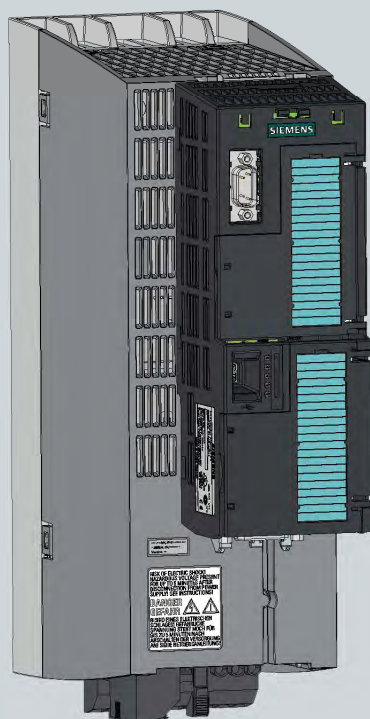


SINAMICS G120

Control Units CU250S-2

Listenhandbuch · 01/2013



SINAMICS

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS G120 Control Units CU250S-2

Listenhandbuch

Parameter

1

Funktionspläne

2

Störungen und Warnungen

3

Anhang

A

Abkürzungsverzeichnis

B

Index

C

Gültig für

Control Units	Firmware-Version
CU250S-2 USS	4.6
CU250S-2 CAN	4.6
CU250S-2 DP	4.6
CU250S-2 PN	4.6

A5E31759720A AA

01/2013

Sicherheitstechnische Hinweise

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 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

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

Vorsicht

ohne Warndreieck bedeutet, dass ein Sachschaden eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

Achtung

bedeutet, dass ein unerwünschtes Ergebnis oder Zustand eintreten kann, wenn der entsprechende Hinweis nicht beachtet wird.

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 zugehörige Gerät/System darf nur in Verbindung mit dieser Dokumentation eingerichtet und betrieben werden. Inbetriebsetzung und Betrieb eines Gerätes/Systems dürfen nur von **qualifiziertem Personal** vorgenommen werden. Qualifiziertes Personal im Sinne der sicherheitstechnischen Hinweise dieser Dokumentation sind Personen, die die Berechtigung haben, Geräte, Systeme und Stromkreise gemäß den Standards der Sicherheitstechnik in Betrieb zu nehmen, zu erden und zu kennzeichnen.

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.

Warenzeichen

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 können.

Copyright Siemens AG 2013 All Rights Reserved

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung ihres Inhalts ist nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte vorbehalten, insbesondere für den Fall der Patenterteilung oder GM-Eintragung.

Siemens AG
Industry Sector
Postfach 4848
90327 NÜRNBERG
GERMANY

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, und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten.

© Siemens AG 2013
Technische Änderungen bleiben vorbehalten.

Inhaltsverzeichnis

1	Parameter	1-7
1.1	Übersicht zu den Parametern	1-8
1.1.1	Erklärungen zur Liste der Parameter	1-8
1.1.2	Nummernbereiche bei Parametern	1-20
1.2	Liste der Parameter	1-23
1.3	Befehls- und Antriebsdatensätze – Übersicht	1-1068
1.3.1	Befehlsdatensätze (Command Data Set, CDS)	1-1068
1.3.2	Antriebsdatensätze (Drive Data Set, DDS)	1-1071
1.3.3	Motordatensätze (Motor Data Set, MDS)	1-1078
1.3.4	Leistungsteildatensätze (Power unit Data Set, PDS)	1-1081
1.3.5	Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS)	1-1082
1.4	BICO-Parameter (Konnektoren/Binektoren)	1-1084
1.4.1	Binektoreingänge (Binector Input, BI)	1-1084
1.4.2	Konnektoreingänge (Connector Input, CI)	1-1088
1.4.3	Binektorausgänge (Binector Output, BO)	1-1091
1.4.4	Konnektorausgänge (Connector Output, CO)	1-1093
1.4.5	Konnektor-/Binektorausgänge (Connector/Binector Output, CO/BO)	1-1099
1.5	Parameter für Schreibschutz und Know-how-Schutz	1-1101
1.5.1	Parameter mit "WRITE_NO_LOCK"	1-1101
1.5.2	Parameter mit "KHP_WRITE_NO_LOCK"	1-1102
1.5.3	Parameter mit "KHP_ACTIVE_READ"	1-1103
1.6	Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1)	1-1104
2	Funktionspläne	2-1107
2.1	Inhaltsverzeichnis Funktionspläne	2-1109
2.2	Erklärungen zu den Funktionsplänen	2-1117
2.3	Übersichten	2-1122
2.4	Ein-/Ausgangsklemmen	2-1126
2.5	PROFenergy	2-1135
2.6	Kommunikation PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)	2-1138
2.7	Kommunikation CANopen	2-1164
2.8	Kommunikation Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)	2-1171
2.9	Interne Steuer-/Zustandsworte	2-1178
2.10	Bremsensteuerung	2-1197
2.11	Safety Integrated Basic Functions	2-1199
2.12	Safety Integrated Extended Functions	2-1206
2.13	Safety Integrated PROFIsafe	2-1218

2.14	Sollwertkanal	2-1221
2.15	Sollwertkanal nicht aktiviert	2-1232
2.16	Einfachpositionierer (EPOS)	2-1234
2.17	Lageregelung	2-1250
2.18	Geberauswertung	2-1255
2.19	Servoregelung	2-1263
2.20	Vektorregelung	2-1281
2.21	Freie Funktionsbausteine	2-1304
2.22	Technologiefunktionen	2-1325
2.23	Technologieregler	2-1327
2.24	Signale und Überwachungsfunktionen	2-1333
2.25	Störungen und Warnungen	2-1344
2.26	Datensätze	2-1350
3	Störungen und Warnungen	3-1355
3.1	Übersicht zu den Störungen und Warnungen	3-1356
3.1.1	Allgemeines	3-1356
3.1.2	Erklärungen zur Liste der Störungen und Warnungen	3-1360
3.1.3	Nummernbereiche bei Störungen und Warnungen	3-1363
3.2	Liste der Störungen und Warnungen	3-1365
A	Anhang	A-1747
A.1	ASCII-Tabelle (auszugsweise)	A-1748
A.2	Motorcodeliste	A-1748
B	Abkürzungsverzeichnis	B-1749
C	Index	C-1755

Parameter

1

Inhalt

1.1	Übersicht zu den Parametern	1-8
1.2	Liste der Parameter	1-23
1.3	Befehls- und Antriebsdatensätze – Übersicht	1-1068
1.4	BICO-Parameter (Konnektoren/Binektoren)	1-1084
1.5	Parameter für Schreibschutz und Know-how-Schutz	1-1101
1.6	Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1)	1-1104




1.1 Übersicht zu den Parametern

1.1.1 Erklärungen zur Liste der Parameter

Grundsätzlicher Aufbau der Parameterbeschreibungen

Die Daten im folgenden Beispiel sind frei ausgewählt. Die Beschreibung eines Parameters besteht maximal aus den unten aufgelisteten Informationen. Einige Informationen werden optional dargestellt.

Die Liste der Parameter (siehe Kapitel 1.2) hat folgenden Aufbau:

----- Anfang Beispiel -----					
pxxxx[0...n]		BICO: Parameterlangname / Parameterkurzname			
CU-Varianten,	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: FloatingPoint32	
Regelungsart	Änderbar: C(x), U, T	Normierung: p2002		Dyn. Index: CDS, p0170	
	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505		Funktionsplan: 8070	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	0.00 [Nm]	10.00 [Nm]		0.00 [Nm]	
Beschreibung:	Text				
Werte:	0: Name und Bedeutung von Wert 0 1: Name und Bedeutung von Wert 1 2: Name und Bedeutung von Wert 2 usw.				
Empfehlung:	Text				
Index:	[0] = Name und Bedeutung von Index 0 [1] = Name und Bedeutung von Index 1 [2] = Name und Bedeutung von Index 2 usw.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Name und Bedeutung von Bit 0	Ja	Nein	8060
	01	Name und Bedeutung von Bit 1	Ja	Nein	-
	02	Name und Bedeutung von Bit 2	Ja	Nein	8052
	usw.				
Abhängigkeit:	Text Siehe auch: pxxxx, rxxxx Siehe auch: Fxxxx, Axxxx				
Gefahr:	Warnung:	Vorsicht:	Sicherheitstechnische Hinweise mit Warndreieck		
					
Vorsicht:	Achtung:	Sicherheitstechnische Hinweise ohne Warndreieck			
Hinweis:	Informationen, die hilfreich sein können.				
----- Ende Beispiel -----					

Die einzelnen Informationen werden nachfolgend genauer beschrieben.

pxxxx[0...n] Parameternummer

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

Beispiele für die Darstellung in der Parameterliste:

- p... Einstellparameter (les- und schreibbar)
- r... Beobachtungsparameter (nur lesbar)
- p0918 Einstellparameter 918
- p2051[0...13] Einstellparameter 2051 Index 0 bis 13
- p1001[0...n] Einstellparameter 1001 Index 0 bis n (n = konfigurierbar)
- r0944 Beobachtungsparameter 944
- r2129.0...15 Beobachtungsparameter 2129 mit Bitfeld von Bit 0 (kleinstes Bit) bis Bit 15 (größtes Bit)

Weitere Beispiele für die Schreibweise in der Dokumentation:

- p1070[1] Einstellparameter 1070 Index 1
- p2098[1].3 Einstellparameter 2098 Index 1 Bit 3
- p0795.4 Einstellparameter 795 Bit 4

Bei Einstellparametern gilt:

Der Parameterwert bei Werksauslieferung wird unter "Werkseinstellung" mit der dazugehörigen Einheit in eckigen Klammern angegeben. Der Wert kann in dem durch "Min" und "Max" festgelegten Bereich verändert werden.

Wird beim Ändern von Einstellparametern eine Beeinflussung von weiteren Parametern durchgeführt, so wird dies als Folgeparametrierung bezeichnet.

Folgeparametrierungen werden beispielsweise durch folgende Aktionen und Parameter ausgelöst:

- PROFIBUS-Telegramm einstellen (BICO-Verschaltungen)
p0922
- Komponentenlisten einstellen
p0230, p0300, p0301, p0400
- Automatisch berechnen und vorbelegen
p0340, p3900
- Werkseinstellungen herstellen
p0970

Bei Beobachtungsparametern gilt:

Die Felder "Min", "Max" und "Werkseinstellung" werden mit einem Strich "-" und der dazugehörigen Einheit in eckigen Klammern angegeben.

Hinweis:

Die Liste der Parameter kann Parameter enthalten, die in den Expertenlisten der jeweiligen Inbetriebnahme-Software nicht sichtbar sind (z. B. Parameter für Tracefunktion).

BICO: Parameterlangname / Parameterkurzname

Vor dem Namen können bei BICO-Parametern folgende Abkürzungen stehen:

- BI: Binektoreingang (englisch: Binector Input)
Dieser Parameter wählt die Quelle eines digitalen Signals.
- BO: Binektorausgang (englisch: Binector Output)
Dieser Parameter steht als digitales Signal zur weiteren Verschaltung zur Verfügung.
- CI: Konnektoreingang (englisch: Connector Input)
Dieser Parameter wählt die Quelle eines "analogen" Signals.
- CO: Konnektorausgang (englisch: Connector Output)
Dieser Parameter steht als "analoges" Signal zur weiteren Verschaltung zur Verfügung.
- CO/BO: Konnektor-/Binektorausgang (englisch: Connector/Binector Output)
Dieser Parameter steht als "analoges" Signal und auch als digitale Signale zur weiteren Verschaltung zur Verfügung.

Hinweis:

Ein BICO-Eingang (BI/CI) kann nicht beliebig mit jedem BICO-Ausgang (BO/CO, Signalquelle) verschaltet werden.

Beim Verschalten eines BICO-Eingangs über die Inbetriebnahme-Software werden nur die entsprechend möglichen Signalquellen angeboten.

Die Symbole für BICO-Parameter sowie der Umgang mit der BICO-Technik sind in den Funktionsplänen 1020 ... 1030 erklärt und beschrieben.

CU-Varianten, Regelungsart

Gibt an, für welche Control Unit (CU) der Parameter gültig ist. Wird keine CU aufgelistet, dann ist der Parameter für alle Varianten gültig.

Die Regelungsart Servo oder Vektor wird über einen DIP-Schalter an der CU eingestellt.

Unter der Parameternummer können folgende Angaben zu "CU" und "Regelungsart" stehen:

Tabelle 1-1 Angaben im Feld "CU/PM-Varianten"

CU/PM-Varianten	Bedeutung
	Diesen Parameter gibt es bei allen Control Units.
CU250S_S	CU250S-2, Regelungsart Servo und USS-Feldbus-Schnittstelle
CU250S_S_CAN	CU250S-2 mit Regelungsart Servo und CAN-Schnittstelle und
CU250S_S_DP	CU250S-2 mit Regelungsart Servo und PROFIBUS-Schnittstelle
CU250S_S_PN	CU250S-2 mit Regelungsart Servo und PROFINET-Schnittstelle
CU250S_V	CU250S-2, Regelungsart Vektor und USS-Feldbus-Schnittstelle
CU250S_V_CAN	CU250S-2 mit Regelungsart Vektor und CAN-Schnittstelle und
CU250S_V_DP	CU250S-2 mit Regelungsart Vektor und PROFIBUS-Schnittstelle
CU250S_V_PN	CU250S-2 mit Regelungsart Vektor und PROFINET-Schnittstelle

Zugriffsstufe

Gibt an, welche Zugriffsstufe mindestens erforderlich ist, damit dieser Parameter angezeigt und geändert werden kann. Die Zugriffsstufe kann über p0003 eingestellt werden.

Es gibt folgende Zugriffsstufen:

- 1: Standard (nicht einstellbar, bei p0003 = 3 enthalten)
 - 2: Erweitert (nicht einstellbar, bei p0003 = 3 enthalten)
 - 3: Experte
 - 4: Service
- Parameter mit dieser Zugriffsstufe sind durch ein Passwort geschützt.

Hinweis:

Der Parameter p0003 ist CU-spezifisch (auf Control Unit vorhanden).

Eine höher eingestellte Zugriffsstufe schließt die niedrigeren mit ein.

Berechnet

Gibt an, ob der Parameter durch automatische Berechnungen beeinflusst wird.

p0340 bestimmt, welche Berechnungen durchgeführt werden:

- p0340 = 1 beinhaltet die Berechnungen von p0340 = 2, 3, 4, 5.
- p0340 = 2 berechnet die Motorparameter (p0350 ... p0360, p0625).
- p0340 = 3 beinhaltet die Berechnungen von p0340 = 4, 5.
- p0340 = 4 berechnet lediglich die Reglerparameter.
- p0340 = 5 berechnet lediglich die Reglerbegrenzungen.

Hinweis:

Mit p3900 > 0 wird auch p0340 = 1 automatisch aufgerufen.

Nach p1900 = 1, 2 wird auch p0340 = 3 automatisch aufgerufen.

Parameter, bei denen ein Hinweis auf p0340 hinter "Berechnet" aufgeführt wird, sind abhängig vom verwendeten Power Module und Motor. Die Werte unter "Werkseinstellung" entsprechen in diesem Fall nicht den tatsächlichen Werten, da diese erst während der Inbetriebnahme ermittelt werden. Dieses gilt auch für die Motorparameter.

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:

- | | | |
|-------------------|-------|------------------------|
| • Integer8 | I8 | 8 Bit Ganzzahl |
| • Integer16 | I16 | 16 Bit Ganzzahl |
| • Integer32 | I32 | 32 Bit Ganzzahl |
| • Unsigned8 | U8 | 8 Bit ohne Vorzeichen |
| • Unsigned16 | U16 | 16 Bit ohne Vorzeichen |
| • Unsigned32 | U32 | 32 Bit ohne Vorzeichen |
| • FloatingPoint32 | Float | 32 Bit Gleitkommazahl |

Abhängig vom Datentyp der BICO-Eingangsparameter (Signalsenke) und BICO-Ausgangsparameter (Signalquelle) sind folgende Kombinationen beim Erstellen von BICO-Verschaltungen möglich:

Tabelle 1-2 Mögliche Kombinationen bei BICO-Verschaltungen

	BICO-Eingangsparameter			
	CI-Parameter			BI-Parameter
BICO-Ausgangsparameter	Unsigned32 / Integer16	Unsigned32 / Integer32	Unsigned32 / FloatingPoint32	Unsigned32 / Binary
CO: Unsigned8	x	x	–	–
CO: Unsigned16	x	x	–	–
CO: Unsigned32	x	x	–	–
CO: Integer16	x	x	r2050	–
CO: Integer32	x	x	–	–
CO: FloatingPoint32	x	x	x	–
BO: Unsigned8	–	–	–	x
BO: Unsigned16	–	–	–	x
BO: Unsigned32	–	–	–	x
BO: Integer16	–	–	–	x
BO: Integer32	–	–	–	x
BO: FloatingPoint32	–	–	–	–
Legende: x: BICO-Verschaltung erlaubt –: BICO-Verschaltung nicht erlaubt				

Änderbar

Die Angabe "-" bedeutet, eine Änderung des Parameters ist in jedem Zustand möglich und wird sofort wirksam.

Die Angabe "C(x), T, U" ((x): optional) bedeutet, eine Änderung des Parameters ist nur in diesem Zustand des Antriebsgeräts möglich und wird erst beim Verlassen des Zustands wirksam. Es sind ein oder mehrere Zustände möglich.

Es gibt folgende Zustände:

- C(x) Inbetriebnahme C: Commissioning

Die Antriebsinbetriebnahme wird durchgeführt (p0010 > 0).

Die Impulse können nicht freigegeben werden.

Eine Änderung des Parameters ist nur bei folgenden Einstellungen der Antriebsinbetriebnahme möglich (p0010 > 0):

C: Bei allen Einstellungen p0010 > 0 änderbar.

C(x): Nur bei den Einstellungen p0010 = x änderbar.

Ein geänderter Parameterwert wird erst nach Verlassen der Antriebsinbetriebnahme mit p0010 = 0 wirksam.

Einheitengruppe und 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.

Beispiel:

Einheitengruppe: 7_1, Einheitenwahl: p0505

Der Parameter gehört zur Einheitengruppe 7_1 und die Einheit kann über p0505 umgeschaltet werden.

Nachfolgend sind alle eventuell vorkommenden Einheitengruppen und die mögliche Einheitenwahl aufgelistet.

Tabelle 1-3 Einheitengruppe (p0100)

Einheiten- gruppe	Einheitenwahl bei p0100 =			Bezugsgröße bei %
	0	1	2	
7_4	Nm	lbf ft	Nm	-
14_6	kW	hp	kW	-
25_1	kg m ²	lb ft ²	kg m ²	-
27_1	kg	lb	kg	-
28_1	Nm/A	lbf ft/A	Nm/A	-

Tabelle 1-4 Einheitengruppen (p0349)

Einheiten- gruppe	Einheitenwahl bei p0349 =		Bezugsgröße bei %
	1	2	
15_1	mH	%	$\frac{1000 \cdot p0304}{2 \cdot \pi \cdot \sqrt{3} \cdot p0305 \cdot p0310}$
16_1	Ohm	%	$\frac{p0304}{\sqrt{3} \cdot p0305}$

Tabelle 1-5 Einheitengruppe (p0505)

Einheiten- gruppe	Einheitenwahl bei p0505 =				Bezugsgröße bei %
	1	2	3	4	
2_1	Hz	%	Hz	%	p2000
3_1	1/min	%	1/min	%	p2000
5_1	Veff	%	Veff	%	p2001
5_2	V	%	V	%	p2001

Tabelle 1-5 Einheitengruppe (p0505), Fortsetzung

Einheiten- gruppe	Einheitenwahl bei p0505 =				Bezugsgröße bei %
	1	2	3	4	
5_3	V	%	V	%	p2001
6_2	Aeff	%	Aeff	%	p2002
6_5	A	%	A	%	p2002
7_1	Nm	%	lbf ft	%	p2003
7_2	Nm	Nm	lbf ft	lbf ft	-
14_5	kW	%	hp	%	r2004
14_10	kW	kW	hp	hp	-
21_1	°C	°C	°F	°F	-
21_2	K	K	°F	°F	-
39_1	1/s ²	%	1/s ²	%	p2007

Tabelle 1-6 Einheitengruppe (p0595)

Einheiten- gruppe	Einheitenwahl bei p0595 =		Bezugsgröße bei %
	Wert	Einheit	
9_1	Die einstellbaren Werte und die technologischen Einheiten sind in p0595 dargestellt (siehe Kapitel 1.2).		

Funktionsplan

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

Parameterwerte

Min	Minimalwert des Parameters [Einheit]
Max	Maximalwert des Parameters [Einheit]
Werkseinstellung	Wert bei Auslieferung [Einheit] Bei einem Binektor-/Konnektoreingang wird die Signalquelle der standardmäßigen BICO-Verschaltung angegeben. Ein nicht indizierter Konnektorausgang erhält den Index [0]. Bei der Erstinbetriebnahme kann eventuell ein anderer Wert bei bestimmten Parametern sichtbar sein (z. B. p1800). Grund: Die Einstellung ist bei diesen Parametern abhängig von der Umgebung, in der diese Control Unit läuft (z. B. abhängig von Gerätetyp, Leistungsteil).

Beschreibung

Erklärungen zur Funktion eines Parameters.

Werte

Auflistung der möglichen Werte eines Parameters.

Empfehlung

Angaben zu empfohlenen Einstellungen.

Index

Bei Parametern mit Index wird der Name und die Bedeutung jedes einzelnen Index angegeben.

Für die Parameterwerte (Min, Max, Werkseinstellung) gilt bei indizierten Einstellparametern:

- Min, Max:
Der Einstellbereich und die Einheit gilt für alle Indizes.
- Werkseinstellung:
Bei gleicher Werkseinstellung aller Indizes wird stellvertretend Index 0 mit Einheit angegeben.

Bei unterschiedlicher Werkseinstellung der Indizes werden alle Indizes einzeln mit Einheit aufgelistet.

Bitfeld

Bei Parametern mit Bitfeldern werden zu jedem Bit folgende Angaben gemacht:

- Bitnummer und Signalname
- Bedeutung bei Signalzustand 1 und 0
- Funktionsplan (FP) (optional).
Das Signal ist auf diesem Funktionsplan dargestellt.

Abhängigkeit

Bedingungen, die in Verbindung mit diesem Parameter erfüllt werden müssen.
Auch spezielle Auswirkungen, die dieser Parameter auf andere oder andere auf diesen haben.

Gegebenenfalls werden nach "Siehe auch:" folgende Angaben dargestellt:

- Auflistung zusätzlich zu betrachtender Parameter.
- Auflistung von zu betrachtenden Störungen und Warnungen.

Sicherheitstechnische Hinweise

Wichtige Informationen, die beachtet werden müssen, um Körperverletzung oder Sachschaden zu verhindern.

Informationen, die beachtet werden müssen, um Probleme zu vermeiden.

Informationen, die für den Anwender hilfreich sein können.

Gefahr

Die Beschreibung dieses sicherheitstechnischen Hinweises befindet sich am Anfang dieses Handbuches (siehe unter **Sicherheitstechnische Hinweise**).

Warnung

Die Beschreibung dieses sicherheitstechnischen Hinweises befindet sich am Anfang dieses Handbuches (siehe unter **Sicherheitstechnische Hinweise**).

Vorsicht

Die Beschreibung dieses sicherheitstechnischen Hinweises befindet sich am Anfang dieses Handbuches (siehe unter **Sicherheitstechnische Hinweise**).

Vorsicht

Die Beschreibung dieses sicherheitstechnischen Hinweises befindet sich am Anfang dieses Handbuches (siehe unter **Sicherheitstechnische Hinweise**).

Achtung

Die Beschreibung dieses sicherheitstechnischen Hinweises befindet sich am Anfang dieses Handbuches (siehe unter **Sicherheitstechnische Hinweise**).

Hinweis

Informationen, die für den Anwender hilfreich sein können.

1.1.2 Nummernbereiche bei Parametern

Hinweis:

Die folgenden Nummernbereiche stellen eine Übersicht für alle bei der Antriebsfamilie SINAMICS vorhandenen Parameter dar.

Die Parameter für das in diesem Listenhandbuch beschriebene Produkt sind ausführlich in Kapitel 1.2 aufgeführt.

Die Parameter sind in folgende Nummernbereiche eingeteilt:

Tabelle 1-7 Nummernbereiche bei SINAMICS

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
2010	2099	Kommunikation (Feldbus)
2100	2139	Störungen und Warnungen
2140	2199	Signale und Überwachungen
2200	2359	Technologieregler

Tabelle 1-7 Nummernbereiche bei SINAMICS, Fortsetzung

Bereich		Beschreibung
von	bis	
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
5000	5169	Spindeldiagnose
5400	5499	Netzstatikregelung (z. B. Wellengenerator)
5500	5599	Dynamische Netzstützung (Solar)
5600	5613	PROFInergy
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)

Tabelle 1-7 Nummernbereiche bei SINAMICS, Fortsetzung

Bereich		Beschreibung
von	bis	
8500	8599	Daten- und Makroverwaltung
8600	8799	CAN-Bus
8800	8899	Communication Board Ethernet (CBE), PROFIdrive
8900	8999	Industrial Ethernet, PROFINET, CBE20
9000	9299	Topologie
9300	9399	Safety Integrated
9400	9499	Parameterkonsistenz und -speicherung
9500	9899	Safety Integrated
9900	9949	Topologie
9950	9999	Diagnose intern
10000	10199	Safety Integrated
11000	11299	Freier Technologieregler 0, 1, 2
20000	20999	Freie Funktionsblöcke (FBLOCKS)
21000	25999	Drive Control Chart (DCC)
50000	53999	SINAMICS DC MASTER (Gleichstromregelung)
61000	61001	PROFINET

1.2 Liste der Parameter

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu
 Objects: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN, CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

r0002 Antrieb Betriebsanzeige / Antr Betr_anzeige			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Betriebsanzeige für den Antrieb.		
Wert:	0: Betrieb - Alles freigegeben 10: Betrieb - "Sollwert freigegeben" = "1" setzen (p1142) 12: Betrieb - HLG eingefroren, "HLG Start" = "1" setzen (p1141) 13: Betrieb - "HLG freigegeben" = "1" setzen (p1140) 14: Betrieb - MotID, Auferregung 15: Betrieb - Bremse öffnen (p1215) 16: Betrieb - Bremsen mit AUS1 über "EIN/AUS1" = "1" aufheben 17: Betrieb - Bremsen mit AUS3 nur mit AUS2 unterbrechbar 18: Betrieb - Bremsen bei Störung, Fehler beheben, quittieren 19: Betrieb - Gleichstrombremsung aktiv (p1230, p1231) 21: Betriebsbereit - "Betrieb freigegeben" = "1" setzen (p0852) 22: Betriebsbereit - Entmagnetisierung läuft (p0347) 31: Einschaltbereit - "EIN/AUS1" = "0/1" setzen (p0840) 35: Einschaltsperr - Erstinbetriebnahme durchführen (p0010) 41: Einschaltsperr - "EIN/AUS1" = "0" setzen (p0840) 42: Einschaltsperr - "BB/AUS2" = "1" setzen (p0844, p0845) 43: Einschaltsperr - "BB/AUS3" = "1" setzen (p0848, p0849) 45: Einschaltsperr - Fehler beheben, Störung quittieren, STO 46: Einschaltsperr - IBN-Modus beenden (p0010) 70: Initialisierung 200: Hochlauf/Teilhochlauf abwarten 250: Gerät meldet Topologiefehler		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0046		
Achtung:	Bei mehreren fehlenden Freigaben kommt der entsprechende Wert mit der höchsten Nummer zur Anzeige.		
Hinweis:	BB: Betriebsbedingung HLG: Hochlaufgeber IBN: Inbetriebnahme MotID: Motordatenidentifikation		

r0002 Antrieb Betriebsanzeige / Antr Betr_anzeige			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Betriebsanzeige für den Antrieb.		
Wert:	0: Betrieb - Alles freigegeben 10: Betrieb - "Sollwert freigegeben" = "1" setzen (p1142, p1152) 11: Betrieb - "Drehzahlregler freigegeben" = "1" setzen (p0856) 12: Betrieb - HLG eingefroren, "HLG Start" = "1" setzen (p1141) 13: Betrieb - "HLG freigegeben" = "1" setzen (p1140) 14: Betrieb - MotID, Auferregung bzw. Bremse öffnet, SS2, STOP C 15: Betrieb - Bremse öffnen (p1215)		

- 16: Betrieb - Bremsen mit AUS1 über "EIN/AUS1" = "1" aufheben
- 17: Betrieb - Bremsen mit AUS3 nur mit AUS2 unterbrechbar
- 18: Betrieb - Bremsen bei Störung, Fehler beheben, quittieren
- 19: Betrieb - Ankerkurzschluss/DC-Bremse aktiv (p1230, p1231)
- 21: Betriebsbereit - "Betrieb freigeben" = "1" setzen (p0852)
- 22: Betriebsbereit - Entmagnetisierung läuft (p0347)
- 23: Betriebsbereit - "Einspeisung Betrieb" = "1" setzen (p0864)
- 31: Einschaltbereit - "EIN/AUS1" = "0/1" setzen (p0840)
- 35: Einschaltsperr - Erstinbetriebnahme durchführen (p0010)
- 41: Einschaltsperr - "EIN/AUS1" = "0" setzen (p0840)
- 42: Einschaltsperr - "BB/AUS2" = "1" setzen (p0844, p0845)
- 43: Einschaltsperr - "BB/AUS3" = "1" setzen (p0848, p0849)
- 44: Einschaltsperr - Klemme EP mit 24 V versorgen (Hardware)
- 45: Einschaltsperr - Fehler beheben, Störung quittieren, STO
- 46: Einschaltsperr - IBN-Modus beenden (p0009, p0010)
- 60: Antriebsobjekt deaktiviert/nicht betriebsfähig
- 70: Initialisierung
- 200: Hochlauf/Teilhochlauf abwarten
- 250: Gerät meldet Topologiefehler

Abhängigkeit: Siehe auch: r0046

Achtung: Bei mehreren fehlenden Freigaben kommt der entsprechende Wert mit der höchsten Nummer zur Anzeige.

Hinweis: BB: Betriebsbedingung
 EP: Enable Pulses (Impulsfreigabe)
 HLG: Hochlaufgeber
 IBN: Inbetriebnahme
 MotID: Motordatenidentifikation
 SS2: Safe Stop 2 (Sicherer Stop 2)
 STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)

p0003

Zugriffsstufe / Zugr_stufe

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C, U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 3	Max 4	Werkseinstellung 3

Beschreibung: Einstellung der Zugriffsstufe zum Lesen und Schreiben von Parametern.

Wert: 3: Experte
 4: Service

Hinweis: Eine höher eingestellte Zugriffsstufe schließt die niedrigeren mit ein.
 Zugriffsstufe 3 (Experte):
 Für diese Parameter ist bereits ein Expertenwissen notwendig (z. B. über BICO-Parametrierung).
 Zugriffsstufe 4 (Service):
 Für diese Parameter ist die Eingabe eines entsprechenden Passworts (p3950) durch autorisiertes Servicepersonal notwendig.

p0010

Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter / Antr IBN Par_filt

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2800, 2818
Min 0	Max 95	Werkseinstellung 1

Beschreibung: Einstellung des Parameterfilters für die Inbetriebnahme eines Antriebs.
 Durch entsprechendes Setzen dieses Parameters werden diejenigen Parameter herausgefiltert, die in den verschiedenen Stufen der Inbetriebnahme schreibbar sind.

Wert:	0: Bereit 1: Schnellinbetriebnahme 2: Leistungsteil-Inbetriebnahme 3: Motor-Inbetriebnahme 4: Geber-Inbetriebnahme 5: Technologische Applikation/Einheiten 11: Funktionsmodule 15: Datensätze 17: Einfachpositionierung-Inbetriebnahme 25: Lageregelung-Inbetriebnahme 29: Nur Siemens-intern 30: Parameter-Reset 39: Nur Siemens-intern 49: Nur Siemens-intern 95: Safety Integrated Inbetriebnahme
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3996
Hinweis:	Der Antrieb kann nur außerhalb der Antriebsinbetriebnahme eingeschaltet werden (Freigabe des Wechselrichters). Dazu muss dieser Parameter auf 0 stehen. Durch Setzen von p3900 ungleich 0 wird die Schnellinbetriebnahme abgeschlossen und dieser Parameter automatisch auf 0 gesetzt. Vorgehensweise beim "Parameter zurücksetzen": p0010 = 30 und p0970 = 1 setzen.

p0014	Zwischenspeicher Modus / Zwischensp Modus		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Modus für den Zwischenspeicher.		
Wert:	0: Flüchtig speichern (RAM) 1: Zwischenspeicher aktiv (nichtflüchtig) 2: Zwischenspeicher löschen		
Abhängigkeit:	Bei p0014 = 1 werden Änderungen beim eigenen Parameter und zusätzlich bei folgenden Parametern nicht in den Zwischenspeicher übernommen: Siehe auch: p0040, p0251, p0340, p0578, p0650, p0802, p0803, p0804, p0952, p0969, p0970, p0971, p0972, p1900, p1910, p1960, p2111, p3900, p3981, p8608, p8611 Siehe auch: A01066, A01067		
Achtung:	Bei p0014 = 2 gehen die Eintragungen im Zwischenspeicher unwiederbringlich verloren. Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst. Zu p0014 = 0: Parameteränderungen werden im flüchtigen Speicher (RAM) gespeichert. Eine nichtflüchtige Speicherung von RAM nach ROM wird in folgenden Fällen durchgeführt: - p0971 = 1 - Ändern von p0014 = 0 nach 1 Zu p0014 = 1: Bei dieser Einstellung kann die Warnung A01066 und anschließend die Warnung A01067 auftreten, wenn über ein Feldbussystem fortwährend Parameter verändert werden. Parameteränderungen werden im flüchtigen Speicher (RAM) und außerdem im nichtflüchtigen Zwischenspeicher eingetragen. Die Eintragungen im Zwischenspeicher werden in folgenden Fällen in das ROM übertragen und der Zwischenspeicher gelöscht: - p0971 = 1 - Control Unit aus-/einschalten - Ändern von p0014 = 1 nach 0		

Zu p0014 = 2:

Der Vorgang zum Löschen der Eintragungen im Zwischenspeicher wird angestoßen.

Am Ende des Löschvorgangs wird automatisch p0014 = 0 gesetzt.

p0015	Makro Antriebsgerät / Makro Gerät		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C, C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Ausführen des entsprechenden Makro-Files.		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Mit Ausführen eines bestimmten Makros werden die entsprechend programmierten Einstellungen vorgenommen und wirksam.		
Hinweis:	Standardmäßig vorhandene Makros sind in der technischen Dokumentation des jeweiligen Produkts beschrieben. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p0015	Makro Antriebsgerät / Makro Gerät		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_PN	Änderbar: C, C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 7
Beschreibung:	Ausführen des entsprechenden Makro-Files.		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Mit Ausführen eines bestimmten Makros werden die entsprechend programmierten Einstellungen vorgenommen und wirksam.		
Hinweis:	Standardmäßig vorhandene Makros sind in der technischen Dokumentation des jeweiligen Produkts beschrieben. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p0015	Makro Antriebsgerät / Makro Gerät		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C, C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 12
Beschreibung:	Ausführen des entsprechenden Makro-Files.		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Mit Ausführen eines bestimmten Makros werden die entsprechend programmierten Einstellungen vorgenommen und wirksam.		
Hinweis:	Standardmäßig vorhandene Makros sind in der technischen Dokumentation des jeweiligen Produkts beschrieben. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

r0018	Control Unit Firmware-Version / CU FW-Version		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Firmware-Version der Control Unit.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0197, r0198		
Hinweis:	Beispiel: Der Wert 1010100 ist als V01.01.01.00 zu interpretieren.		
r0020	Drehzahlsollwert geglättet / n_soll glatt		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5020, 6799
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen geglätteten Drehzahlsollwertes am Eingang des Drehzahlreglers bzw. der U/f-Kennlinie (nach dem Interpolator).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0060		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der Drehzahlsollwert steht geglättet (r0020) und ungeglättet (r0060) zur Verfügung.		
r0021	CO: Drehzahlistwert geglättet / n_ist glatt		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6799
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes der Motordrehzahl. Bei U/f-Steuerung und ausgeschalteter Schlupfkompensation (siehe p1335) wird in r0021 die zur Ausgangsfrequenz synchrone Drehzahl angezeigt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0022, r0063		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der Drehzahlistwert steht geglättet (r0021, r0022) und ungeglättet (r0063) zur Verfügung. Bei U/f-Steuerung wird in r0063[2] auch bei ausgeschalteter Schlupfkompensation eine aus der Ausgangsfrequenz und dem Schlupf berechnete mechanische Drehzahl angezeigt.		
r0022	Drehzahlistwert 1/min geglättet / n_ist 1/min glatt		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6799
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes der Motordrehzahl. r0022 ist identisch mit r0021, jedoch ist dessen Einheit immer 1/min und im Gegensatz zu r0021 nicht umschaltbar. Bei U/f-Steuerung und ausgeschalteter Schlupfkompensation (siehe p1335) wird in r0022 die zur Ausgangsfrequenz synchrone Drehzahl angezeigt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0021, r0063		

Hinweis: Glättungszeitkonstante = 100 ms
Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden.
Der Drehzahlwert steht geglättet (r0021, r0022) und ungeglättet (r0063) zur Verfügung.
Bei U/f-Steuerung wird in r0063[2] auch bei ausgeschalteter Schlupfkompensation eine aus der Ausgangsfrequenz und dem Schlupf berechnete mechanische Drehzahl angezeigt.

r0024 **Ausgangsfrequenz geglättet / f_Aus glatt**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 5300, 5730, 6799

Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
----------------------	----------------------	-----------------------------------

Beschreibung: Anzeige der geglätteten Umrichterfrequenz.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0066

Hinweis: Glättungszeitkonstante = 100 ms
Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden.
Die Ausgangsfrequenz steht geglättet (r0024) und ungeglättet (r0066) zur Verfügung.

r0025 **CO: Ausgangsspannung geglättet / U_Aus glatt**

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 5730, 6799

Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
------------------------	------------------------	-------------------------------------

Beschreibung: Anzeige der geglätteten Ausgangsspannung des Leistungsteils.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0072

Hinweis: Glättungszeitkonstante = 100 ms
Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden.
Die Ausgangsspannung steht geglättet (r0025) und ungeglättet (r0072) zur Verfügung.

r0026 **CO: Zwischenkreisspannung geglättet / Vdc glatt**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5730, 8750, 8850, 8950
CU250S_S_PN			

Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
---------------------	---------------------	----------------------------------

Beschreibung: Anzeige des geglätteten Istwertes der Zwischenkreisspannung.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0070

Achtung: Die Messung einer Zwischenkreisspannung < 200 V liefert beim Power Module (z. B. PM340) keinen gültigen Messwert. In diesem Fall wird bei angelegter externer 24-V-Spannungsversorgung im Anzeigeparameter ein Wert von ca. 24 V angezeigt.

Hinweis: Glättungszeitkonstante = 100 ms
Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden.
Die Zwischenkreisspannung steht geglättet (r0026) und ungeglättet (r0070) zur Verfügung.

r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet / Vdc glatt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6799
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes der Zwischenkreisspannung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0070		
Achtung:	Die Messung einer Zwischenkreisspannung < 200 V liefert beim Power Module (z. B. PM240) keinen gültigen Messwert. In diesem Fall wird bei angelegter externer 24-V-Spannungsversorgung im Anzeigeparameter ein Wert von ca. 24 V angezeigt.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Die Zwischenkreisspannung steht geglättet (r0026) und ungeglättet (r0070) zur Verfügung. r0026 stellt sich auf den unteren Wert der welligen Zwischenkreisspannung ein.		
r0027	CO: Stromistwert Betrag geglättet / I_ist Betrag glatt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5730, 6799, 8850, 8950
CU250S_S_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Betrages des Stromistwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0068		
Achtung:	Für Diagnose oder Auswertung dynamischer Verläufe ist dieses geglättete Signal nicht geeignet. Dazu ist der ungeglättete Wert zu verwenden.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der Betrag des Stromistwertes steht geglättet (r0027) und ungeglättet (r0068) zur Verfügung.		
r0027	CO: Stromistwert Betrag geglättet / I_ist Betrag glatt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5730, 6799, 8850, 8950
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Betrages des Stromistwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0068		
Achtung:	Für Diagnose oder Auswertung dynamischer Verläufe ist dieses geglättete Signal nicht geeignet. Dazu ist der ungeglättete Wert zu verwenden.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 300 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der Betrag des Stromistwertes steht geglättet (r0027) und ungeglättet (r0068) zur Verfügung.		

r0028	Aussteuergrad geglättet / Ausst_grd glatt		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5730, 6799, 8950
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes des Aussteuergrads.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0074		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der Aussteuergrad steht geglättet (r0028) und ungeglättet (r0074) zur Verfügung.		
r0029	Stromistwert feldbildend geglättet / Id_ist glatt		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6799
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten feldbildenden Stromistwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0076		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 300 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der feldbildende Stromistwert steht geglättet (r0029) und ungeglättet (r0076) zur Verfügung.		
r0030	Stromistwert momentenbildend geglättet / Iq_ist glatt		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6799
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten momentenbildenden Stromistwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0078		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 300 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der momentenbildende Stromistwert steht geglättet (r0030) und ungeglättet (r0078) zur Verfügung.		
r0031	Drehmomentistwert geglättet / M_ist glatt		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5730, 6799
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Drehmomentistwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0080		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Der Drehmomentistwert steht geglättet (r0031) und ungeglättet (r0080) zur Verfügung.		

r0032	CO: Wirkleistungsistwert geglättet / P_Wirk_ist glatt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: r2004	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 14_10	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5730
CU250S_S_PN			
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes der Wirkleistung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0082		
Achtung:	Für Diagnose oder Auswertung dynamischer Verläufe ist dieses geglättete Signal nicht geeignet. Dazu ist der ungeglättete Wert zu verwenden.		
Hinweis:	Bedeutung beim Antrieb: Abgegebene Leistung an Motorwelle Die Wirkleistung steht geglättet (r0032 mit 100 ms, r0082[1] mit p0045) und ungeglättet (r0082[0]) zur Verfügung.		
r0032	CO: Wirkleistungsistwert geglättet / P_Wirk_ist glatt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: r2004	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 14_10	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950
CU250S_V_PN			
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes der Wirkleistung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0082		
Achtung:	Für Diagnose oder Auswertung dynamischer Verläufe ist dieses geglättete Signal nicht geeignet. Dazu ist der ungeglättete Wert zu verwenden.		
Hinweis:	Abgegebene Leistung an Motorwelle. Die Wirkleistung steht geglättet (r0032 mit 100 ms) und ungeglättet (r0082) zur Verfügung.		
r0033	Momentenausnutzung geglättet / M_ausnutzung glatt		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der geglätteten Momentenausnutzung in Prozent. Die Momentenausnutzung ergibt sich aus dem angeforderten geglätteten Moment bezogen auf die Momentengrenze skaliert mit p2196.		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter steht nur bei Vektorregelung zur Verfügung. Bei U/f-Steuerung ist r0033 = 0 %.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Die Momentenausnutzung steht geglättet (r0033) und ungeglättet (r0081) zur Verfügung. Für M_soll gesamt (r0079) > 0 gilt: - Angefordertes Moment = M_soll gesamt - Aktuelle Momentengrenze = M_max oben wirk (r1538) Für M_soll gesamt (r0079) <= 0 gilt: - Angefordertes Moment = - M_soll gesamt - Aktuelle Momentengrenze = - M_max unten wirk (r1539) Bei aktueller Momentengrenze = 0 gilt: r0033 = 100 % Bei aktueller Momentengrenze < 0 gilt: r0033 = 0 %		

r0034	CO: Motorauslastung / Motorauslastung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8017
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Motorauslastung aus dem Motortemperaturmodell 1 (I2t) oder 3.		
Abhängigkeit:	Die Motorauslastung wird nur für permanenterregte Synchronmotoren bei aktiviertem Motortemperaturmodell 1 (I2t) oder 3 ermittelt. Beim Motortemperaturmodell 1 (I2t) (p0612.0 = 1) gilt: - $r0034 = (\text{Motormodelltemperatur} - 40 \text{ K}) / (\text{p0605} - 40 \text{ K}) * 100 \%$ Beim Motortemperaturmodell 3 (p0612.2 = 1) gilt: - $r0034 = (\text{Motormodelltemperatur} - \text{p5397}) / (\text{p5398} - \text{p5397}) * 100 \%$ Siehe auch: p0611, p0612, p0615		
Achtung:	Nach dem Einschalten des Antriebs wird die Ermittlung der Motortemperatur mit einem angenommenen Modellwert begonnen. Deshalb ist der Wert für die Motorauslastung erst nach einem zeitlichen Einschwingen gültig.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Bei r0034 = -200.0 % gilt: Der Wert ist ungültig (z. B. Motortemperaturmodell nicht aktiviert oder falsch parametrierung).		
r0034	CO: Motorauslastung / Motorauslastung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8017
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Motorauslastung aus dem Motortemperaturmodell 1 (I2t).		
Abhängigkeit:	Die Motorauslastung wird nur für permanenterregte Synchronmotoren bei aktiviertem Motortemperaturmodell 1 (I2t) ermittelt. Beim Motortemperaturmodell 1 (I2t) (p0612.0 = 1) gilt: - $r0034 = (\text{Motormodelltemperatur} - 40 \text{ K}) / (\text{p0605} - 40 \text{ K}) * 100 \%$ Siehe auch: p0611, p0612, p0615		
Achtung:	Nach dem Einschalten des Antriebs wird die Ermittlung der Motortemperatur mit einem angenommenen Modellwert begonnen. Deshalb ist der Wert für die Motorauslastung erst nach einem zeitlichen Einschwingen gültig.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 100 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden. Bei r0034 = -200.0 % gilt: Der Wert ist ungültig (z. B. Motortemperaturmodell nicht aktiviert oder falsch parametrierung).		

r0035	CO: Motortemperatur / Mot_temp		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 7008, 8016, 8017
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Temperatur im Motor.		
Hinweis:	Bei r0035 ungleich -200.0 °C gilt: - Diese Temperaturanzeige ist gültig. - Ein KTY-Sensor ist angeschlossen. - Bei Asynchronmotor ist das thermische Motormodell aktiviert (p0601 = 0). Bei r0035 gleich -200.0 °C gilt: - Diese Temperaturanzeige ist ungültig (Temperatursensorfehler). - Ein PTC-Sensor oder Bimetall-Öffner ist angeschlossen. - Bei Synchronmotor ist das thermische Motormodell aktiviert (p0601 = 0).		
r0036	CO: Leistungsteil Überlast I2t / LT Überlast I2t		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der mit Hilfe der I2t-Berechnung bestimmten Überlast des Leistungsteils. Für die I2t-Überwachung des Leistungsteils ist ein Stromreferenzwert definiert. Er stellt den vom Leistungsteil fñhrbaren Strom ohne Einfluss der Schaltverluste dar (z. B. den dauerhaft zulässigen Strom der Kondensatoren, Induktivitäten, Stromschienen, usw.). Wird der I2t-Referenzstrom des Leistungsteils nicht überschritten, wird keine Überlast (0 %) angezeigt. Im anderen Fall wird der Grad der thermischen Überlast berechnet, wobei 100 % zur Abschaltung führt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0290, p0294 Siehe auch: F30005		
r0037[0...19]	CO: Leistungsteil Temperaturen / LT Temperaturen		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8014
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Anzeige der Temperaturen im Leistungsteil.		
Index:	[0] = Wechselrichter Maximalwert [1] = Sperrschicht Maximalwert [2] = Gleichrichter Maximalwert [3] = Zuluft [4] = Innenraum im Leistungsteil [5] = Wechselrichter 1 [6] = Wechselrichter 2 [7...10] = Reserviert [11] = Gleichrichter 1 [12] = Reserviert [13] = Sperrschicht 1 [14] = Sperrschicht 2 [15] = Sperrschicht 3 [16] = Sperrschicht 4 [17] = Sperrschicht 5		

	[18] = Sperrschicht 6 [19] = Reserviert Achtung: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose. Hinweis: Der Wert -200 zeigt an, dass kein Messsignal vorliegt. r0037[0]: Maximalwert der Wechselrichter-Temperaturen (r0037[5...10]). r0037[1]: Maximalwert der Sperrschicht-Temperaturen (r0037[13...18]). r0037[2]: Maximalwert der Gleichrichter-Temperaturen (r0037[11...12]). Der Maximalwert ist die Temperatur des am stärksten erwärmten Wechselrichters, Sperrschicht oder Gleichrichters. r0037[2, 3, 6, 11, 14...18] ist nur für Chassis-Leistungsteile relevant.		
r0038	Leistungsfaktor geglättet / Cos phi glatt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6799, 8850, 8950
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des geglätteten Istwertes des Leistungsfaktors. Dieser bezieht sich auf die elektrische Leistung der Grundwellensignale an den Umrichter Ausgangsklemmen.		
Achtung:	Bei Einspeisung gilt: Dieser Wert ist bei Wirkleistungen < 25 % der Bemessungsleistung nicht aussagekräftig.		
Hinweis:	Glättungszeitkonstante = 300 ms Das Signal ist nicht als Prozessgröße geeignet und darf nur als Anzeigegröße verwendet werden.		
r0039[0...2]	Energieanzeige / Energieanz		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [kWh]	- [kWh]	- [kWh]
Beschreibung:	Anzeige der Energiewerte an den Ausgangsklemmen des Leistungsteils.		
Index:	[0] = Energiebilanz (Summe) [1] = Energie aufgenommen [2] = Energie zurückgespeist		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0040		
Hinweis:	Zu Index 0: Summe aus aufgenommener und zurückgespeister Energie.		
p0040	Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen / Energieverbr res		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
Beschreibung:	Einstellung zum Zurücksetzen der Anzeige in r0039 und r0041. Vorgehen: p0040 = 0 --> 1 setzen Die Anzeigen werden zurückgesetzt und der Parameter automatisch wieder auf Null gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0039		

r0041	Energieverbrauch gespart / Energieverbr gesp				
	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min - [kWh]		Max - [kWh]		Werkseinstellung - [kWh]
Beschreibung: Anzeige der eingesparten Energie bezogen auf 100 Betriebsstunden.					
Abhängigkeit: Siehe auch: p0040					
Hinweis: Diese Anzeige wird bei einer Strömungsmaschine verwendet. Die Strömungskennlinie wird in p3320 ... p3329 eingegeben. Bei einer Laufzeit unter 100 Stunden wird die Anzeige auf 100 Stunden hochgerechnet.					

p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante / Anz_werte T_glatt				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 6714, 8012
	Min 0.00 [ms]		Max 10000.00 [ms]		Werkseinstellung 4.00 [ms]
Beschreibung: Einstellung der Glättungszeitkonstante für folgende Anzeigewerte: r0063[1], r0068[1], r0080[1], r0082[1].					

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben				
	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2634
	Min -		Max -		Werkseinstellung -
Beschreibung: Anzeige fehlender Freigaben, die ein in Betrieb setzen der Antriebsregelung verhindern.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	AUS1 Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	01	AUS2 Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	02	AUS3 Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	03	Betrieb freigeben fehlt	Ja	Nein	-
	04	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Freigabe fehlt	Ja	Nein	7014, 7016
	05	HALT2 Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	06	HALT1 Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	08	Safety-Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	09	Einspeisung Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	10	Hochlaufgeber Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	11	Hochlaufgeber Start fehlt	Ja	Nein	-
	12	Sollwert Freigabe fehlt	Ja	Nein	-
	16	AUS1 Freigabe intern fehlt	Ja	Nein	-
	17	AUS2 Freigabe intern fehlt	Ja	Nein	-
	18	AUS3 Freigabe intern fehlt	Ja	Nein	-
	19	Impulsfreigabe intern fehlt	Ja	Nein	-
	20	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Freigabe intern fehlt	Ja	Nein	7014, 7016
	21	HALT2 Freigabe intern fehlt	Ja	Nein	-
	22	HALT1 Freigabe intern fehlt	Ja	Nein	-
	25	Funktion Bypass aktiv	Ja	Nein	-
	26	Antrieb inaktiv oder nicht betriebsfähig	Ja	Nein	-
	27	Entmagnetisierung nicht fertig	Ja	Nein	-
	28	Bremse offen fehlt	Ja	Nein	-

29	Rückkühlanlage Bereit fehlt	Ja	Nein	-
30	Drehzahlregler gesperrt	Ja	Nein	-
31	Tippen Sollwert aktiv	Ja	Nein	-

Abhängigkeit:

Siehe auch: r0002

Hinweis:

Der Wert r0046 = 0 zeigt an, dass alle Freigaben für diesen Antrieb vorhanden sind.

Bit 00 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p0840 auf 0-Signal steht.
- Die Einschaltsperrvorrichtung vorliegt.

Bit 01 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p0844 oder p0845 auf 0-Signal steht.

Bit 02 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p0848 oder p0849 auf 0-Signal steht.

Bit 03 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p0852 auf 0-Signal steht.

Bit 04 = 1 (Ankerkurzschluss aktiv), wenn:

- Die Signalquelle in p1230 auf 1-Signal steht

Bit 05, Bit 06: in Vorbereitung

Bit 08 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Sicherheitsfunktionen freigegeben sind und STO aktiv ist.

STO über Klemmen ausgewählt:

- Die Impulsfreigabe über Klemme EP fehlt (Booksize: X21, Chassis: X41) oder die Signalquelle in p9620 steht auf 0-Signal.

STO über PROFIsafe oder TM54F ausgewählt:

- Eine sicherheitsrelevante Meldung mit Reaktion STOP A steht an.

Bit 09 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p0864 auf 0-Signal steht.

Bit 10 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p1140 auf 0-Signal steht.

Bit 11 = 1 (Freigabe fehlt), wenn der Drehzahlsollwert eingefroren ist, weil:

- Die Signalquelle in p1141 auf 0-Signal steht.
- Der Drehzahlsollwert von Tippen vorgegeben wird und die beiden Signalquellen für Tippen Bit 0 (p1055) und Bit 1 (p1056) 1-Signal haben.

Bit 12 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Signalquelle in p1142 auf 0-Signal steht.

- Bei Aktivierung des Funktionsmoduls "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird die Signalquelle in p1142 auf 0-Signal gesetzt.

Bit 16 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Eine Störreaktion AUS1 anliegt. Die Freigabe erfolgt nur, wenn die Störung behoben und quittiert wurde und die Einschaltsperrvorrichtung mit AUS1 = 0 aufgehoben wird.

Bit 17 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Der Inbetriebnahmemodus ausgewählt ist (p0009 > 0 oder p0010 > 0).
- Eine Störreaktion AUS2 anliegt.
- Der Antrieb inaktiv (p0105 = 0) oder nicht betriebsfähig (r7850[DO-Index] = 0) ist.

Bit 18 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- AUS3 noch nicht abgeschlossen ist oder eine Störreaktion AUS3 vorliegt.

Bit 19 = 1 (Impulsfreigabe intern fehlt), wenn:

- Synchronisation zwischen Basistakt, DRIVE-CLiQ-Takt und Applikationstakt läuft.

Bit 20 = 1 (Ankerkurzschluss intern aktiv), wenn:

- Der Antrieb ist nicht im Zustand "S4: Betrieb" oder "S5x" (siehe Funktionsplan 2610).
- Die interne Impulsfreigabe fehlt (r0046.19 = 0).

Bit 21 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:

- Die Impulsfreigabe zwar vorhanden ist und der Drehzahlsollwert noch nicht freigegeben ist, weil:
- Die Haltebremse Öffnungszeit (p1216) noch nicht abgelaufen ist.

- Der Motor noch nicht aufmagnetisiert ist (Asynchronmotor).
- Geberkalibrierung nicht ausgeführt ist (U/f-Vektor und Synchronmotor)
- Bit 22: In Vorbereitung
- Bit 26 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:
 - Der Antrieb inaktiv (p0105 = 0) oder nicht betriebsfähig (r7850[DO-Index] = 0) ist.
 - Alle Leistungsteile einer Parallelschaltung sind deaktiviert (p0125, p0895).
- Bit 27 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:
 - Die Entmagnetisierung nicht abgeschlossen ist (nur bei Vektor).
- Bit 28 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:
 - Die Haltebremse geschlossen ist oder noch nicht geöffnet hat.
- Bit 29 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:
 - Das Bereitsignal der Rückkühlanlage über Binektoreingang p0266[1] fehlt.
- Bit 30 = 1 (Drehzahlregler gesperrt), wenn einer der folgenden Gründe vorliegt:
 - Es liegt 0-Signal über Binektoreingang p0856 an.
 - Der Funktionsgenerator mit Stromvorgabe ist aktiv.
 - Die Messfunktion "Stromregler Führungsfrequenzgang" ist aktiv.
 - Die Pollageidentifikation ist aktiv.
 - Die Motordatenidentifikation ist aktiv (nur bestimmte Schritte).
- Bit 31 = 1 (Freigabe fehlt), wenn:
 - Der Drehzahlsollwert von Tippen 1 oder 2 vorgegeben wird.

r0047		Identifikationen Status / Ident Status		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	104	-	
Beschreibung:	Anzeige des aktuell ausgeführten Schrittes bzw. des ersten Schrittes nach der Freigabe bei der Motordatenidentifikation und der Pollageidentifikation.			
Wert:	<div>0: Keine Messung</div> <div>1: PollID: Bremsenschließzeit abwarten</div> <div>2: PollID: Messung Schritt 1</div> <div>3: PollID: Messung Schritt 2</div> <div>4: PollID: Messung Schritt 3</div> <div>5: PollID: Messung Schritt 4</div> <div>6: PollID: Messung Stufe 2</div> <div>7: PollID: Messung Auswertung</div> <div>8: PollID: Messung Abschluss</div> <div>11: MotID: Induktivitäts-Messung Schritt 1</div> <div>12: MotID: Induktivitäts-Messung Schritt 2</div> <div>13: MotID: Induktivitäts-Messung Auswertung</div> <div>14: MotID: Widerstands-Messung Auswertung</div> <div>15: MotID: Feinsynchronisation Schritt 1</div> <div>16: MotID: Feinsynchronisation Schritt 2</div> <div>17: MotID: Feinsynchronisation Schritt 3</div> <div>18: MotID: Feinsynchronisation Abschluss</div> <div>20: MotID: Drehende Induktivitäts-Messung Schritt 1</div> <div>21: MotID: Drehende Induktivitäts-Messung Schritt 2</div> <div>22: MotID: Drehende Induktivitäts-Messung Schritt 3</div> <div>23: MotID: Drehende Induktivitäts-Messung Schritt 4</div> <div>24: MotID: Drehende Induktivitäts-Messung Auswertung</div> <div>25: MotID: Drehende Induktivitäts-Messung Abschluss</div> <div>30: MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 1</div> <div>31: MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 2</div> <div>32: MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 3</div> <div>33: MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 4</div>			

34:	MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 5
35:	MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 6
36:	MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 7
37:	MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 8
38:	MotID: Asynchronmotor-Messung Schritt 9
40:	MotID: Kommutierungswinkel Schritt 1
41:	MotID: Kommutierungswinkel Schritt 2
42:	MotID: Kommutierungswinkel Schritt 3
43:	MotID: Kommutierungswinkel Schritt 4
45:	MotID: Kommutierungswinkel drehend Schritt 1
46:	MotID: Kommutierungswinkel drehend Schritt 2
47:	MotID: Kommutierungswinkel drehend Schritt 3
48:	MotID: Kommutierungswinkel drehend Abschluss
50:	MotID: kT-Bestimmung Schritt 1
51:	MotID: kT-Bestimmung Schritt 2
52:	MotID: kT-Bestimmung Schritt 3
53:	MotID: kT-Bestimmung Auswertung
54:	MotID: kT-Bestimmung Abschluss
60:	MotID: Reluktanzkonstante-Messung Schritt 1
61:	MotID: Reluktanzkonstante-Messung Schritt 2
62:	MotID: Reluktanzkonstante-Messung Schritt 3
63:	MotID: Reluktanzkonstante-Messung Abschluss
70:	MotID: Trägheits-Messung Schritt 1
71:	MotID: Trägheits-Messung Schritt 2
72:	MotID: Trägheits-Messung Schritt 3
73:	MotID: Trägheits-Messung Abschluss
80:	MotID: Hauptinduktivitäts-Messung Schritt 1
81:	MotID: Hauptinduktivitäts-Messung Schritt 2
82:	MotID: Hauptinduktivitäts-Messung Schritt 3
83:	MotID: Hauptinduktivitäts-Messung Auswertung
84:	MotID: Hauptinduktivitäts-Messung Abschluss
90:	MotID: Sättigungs-Kennlinie Schritt 1
91:	MotID: Sättigungs-Kennlinie Schritt 2
92:	MotID: Sättigungs-Kennlinie Schritt 3
93:	MotID: Sättigungs-Kennlinie Auswertung 1
94:	MotID: Sättigungs-Kennlinie Auswertung 2
95:	MotID: Sättigungs-Kennlinie Abschluss
96:	MotID: Umrichtermodell Schritt 1
97:	MotID: Umrichtermodell Schritt 2
98:	MotID: Umrichtermodell Schritt 3
99:	MotID: Umrichtermodell Schritt 4
100:	PollID: Bewegungsbasiert Schritt 1
101:	PollID: Bewegungsbasiert Schritt 2
102:	PollID: Bewegungsbasiert Schritt 3
103:	PollID: Bewegungsbasiert Schritt 4
104:	PollID: Bewegungsbasiert Schritt 5

r0047**Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung / MotID und n_opt**

CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	300	-

Beschreibung: Anzeige des aktuellen Status bei der Motordatenidentifikation (Stehende Messung) und der Drehzahl-/Geschwindigkeitsregleroptimierung (Drehende Messung).

Wert:	0: Keine Messung
	115: Messung q-Streuinduktivität (Teil 2)
	120: Drehzahlregleroptimierung (Schwingungstest)
	140: Berechnung Drehzahlreglereinstellung
	150: Messung Trägheitsmoment

170: Messung Magnetisierungsstrom und Sättigungskennlinie
 195: Messung q-Streuinduktivität (Teil 1)
 200: Drehende Messung angewählt
 220: Identifizierung Streuinduktivität
 230: Identifizierung Rotorzeitkonstante
 240: Identifizierung Ständerinduktivität
 250: Identifizierung Ständerinduktivität LQLD
 270: Identifizierung Ständerwiderstand
 290: Identifizierung Ventilverriegelungszeit
 300: Stehende Messung angewählt

Hinweis:

Zu r0047 = 300:

Dieser Wert wird auch angezeigt, wenn die Geberkalibrierung p1990 angewählt ist.

r0049[0...3] Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam / MDS/EDS wirksam

Zugriffsstufe: 2 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned8
Änderbar: - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -
Einheitengruppe: - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** 8565
Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - -

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Motordatensatzes (Motor Data Set, MDS) und der wirksamen Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS).

Index:
 [0] = Motordatensatz MDS wirksam
 [1] = Geber 1 Geberdatensatz EDS wirksam
 [2] = Geber 2 Geberdatensatz EDS wirksam
 [3] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0187, p0188

Hinweis: Wert 99 bedeutet: Kein Geber zugewiesen (nicht projiziert).

r0050.0...1 CO/BO: Befehlsdatensatz CDS wirksam / CDS wirksam

Zugriffsstufe: 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned8
Änderbar: - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -
Einheitengruppe: - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** 8560
Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - -

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Befehlsdatensatzes (Command Data Set, CDS).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	CDS wirksam Bit 0	Ein	Aus	-
	01	CDS wirksam Bit 1	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0810, p0811, r0836

Hinweis: Der über Binektoreingang (z. B. p0810) angewählte Befehlsdatensatz wird über r0836 angezeigt.

r0051.0...1 CO/BO: Antriebsdatensatz DDS wirksam / DDS wirksam

Zugriffsstufe: 2 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned8
Änderbar: - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -
Einheitengruppe: - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -
Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - -

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Antriebsdatensatzes (Drive Data Set, DDS).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DDS wirksam Bit 0	Ein	Aus	-
	01	DDS wirksam Bit 1	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0820, p0821, r0837

Hinweis: Bei Anwahl der Motordatenidentifikation und der drehenden Messung wird die Antriebsdatensatzumschaltung unterdrückt.

r0052.0...15

CO/BO: Zustandswort 1 / ZSW 1**Zugriffsstufe:** 2**Berechnet:** -**Datentyp:** Unsigned16**Änderbar:** -**Normierung:** -**Dyn. Index:** -**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** -**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung:

Anzeige und Konnektorausgang für das Zustandswort 1.

Bitfeld:

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	Einschaltbereit	Ja	Nein	-
01	Betriebsbereit	Ja	Nein	-
02	Betrieb freigegeben	Ja	Nein	-
03	Störung wirksam	Ja	Nein	-
04	Austrudeln aktiv (AUS2)	Nein	Ja	-
05	Schnellhalt aktiv (AUS3)	Nein	Ja	-
06	Einschaltsperr aktiv	Ja	Nein	-
07	Warnung wirksam	Ja	Nein	-
08	Abweichung Soll-/Istdrehzahl	Nein	Ja	-
09	Führung gefordert	Ja	Nein	-
10	Maximaldrehzahl erreicht	Ja	Nein	-
11	I, M, P-Grenze erreicht	Nein	Ja	-
12	Motorhaltebremse offen	Ja	Nein	-
13	Warnung Übertemperatur Motor	Nein	Ja	-
14	Motor dreht vorwärts	Ja	Nein	-
15	Warnung Überlast Umrichter	Nein	Ja	-

Vorsicht:

Die Signalquellen der PROFIdrive-Zustandswort Verschaltung werden durch p2080 festgelegt.

Hinweis:

Zu Bit 03:

Dieses Signal wird invertiert, wenn es auf einen Digitalausgang verschaltet ist.

Zu r0052:

Die Statusbits haben folgende Quellen:

Bit 00: r0899 Bit 0

Bit 01: r0899 Bit 1

Bit 02: r0899 Bit 2

Bit 03: r2139 Bit 3 (bzw. r1214.10 bei p1210 > 0)

Bit 04: r0899 Bit 4

Bit 05: r0899 Bit 5

Bit 06: r0899 Bit 6

Bit 07: r2139 Bit 7

Bit 08: r2197 Bit 7

Bit 09: r0899 Bit 7

Bit 10: r2197 Bit 6

Bit 11: r0056 Bit 13 (negiert)

Bit 12: r0899 Bit 12

Bit 13: r2135 Bit 14 (negiert)

Bit 14: r2197 Bit 3

Bit 15: r2135 Bit 15 (negiert)

r0053.0...11 CO/BO: Zustandswort 2 / ZSW 2

PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
PM250	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige und BICO-Ausgang für Zustandswort 2.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Gleichstrombremsung aktiv	Ja	Nein	-
	01	n_ist > p1226 (n_stillstand)	Ja	Nein	-
	02	n_ist > p1080 (n_min)	Ja	Nein	-
	03	_ist >= p2170	Ja	Nein	-
	04	n_ist > p2155	Ja	Nein	-
	05	n_ist <= p2155	Ja	Nein	-
	06	n_ist >= r1119 (n_soll)	Ja	Nein	-
	07	Vdc <= p2172	Ja	Nein	-
	08	Vdc > p2172	Ja	Nein	-
	09	Hochlauf/Rücklauf beendet	Ja	Nein	-
	10	Technologieregler Ausgang an unterer Grenze	Ja	Nein	-
	11	Technologieregler Ausgang an oberer Grenze	Ja	Nein	-

Vorsicht: Die Signalquellen der PROFIdrive-Zustandswort Verschaltung werden durch p2081 festgelegt.

Hinweis: Folgende Zustandsbits werden in r0053 angezeigt:

Bit 00: r1239 Bit 8
 Bit 01: r2197 Bit 5 (negiert)
 Bit 02: r2197 Bit 0 (negiert)
 Bit 03: r2197 Bit 8
 Bit 04: r2197 Bit 2
 Bit 05: r2197 Bit 1
 Bit 06: r2197 Bit 4
 Bit 07: r2197 Bit 9
 Bit 08: r2197 Bit 10
 Bit 09: r1199 Bit 2 (negiert)
 Bit 10: r2349 Bit 10
 Bit 11: r2349 Bit 11

r0053.0...11 CO/BO: Zustandswort 2 / ZSW 2

PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
PM340	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_CAN			
CU250S_S_DP			
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige und BICO-Ausgang für Zustandswort 2.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Gleichstrombremsung aktiv	Ja	Nein	-
	04	n_ist > p2155	Ja	Nein	-

05	n_ist <= p2155	Ja	Nein	-
08	Vdc > p2172	Ja	Nein	-
09	Hochlauf/Rücklauf beendet	Ja	Nein	-
10	Technologieregler Ausgang an unterer Grenze	Ja	Nein	-
11	Technologieregler Ausgang an oberer Grenze	Ja	Nein	-

Vorsicht: Die Signalquellen der PROFIdrive-Zustandswort Verschaltung werden durch p2081 festgelegt.

Hinweis: Folgende Zustandsbits werden in r0053 angezeigt:

Bit 00: r1239 Bit 8
 Bit 04: r2197 Bit 2
 Bit 05: r2197 Bit 1
 Bit 08: r2197 Bit 10
 Bit 09: r1199 Bit 2 (negiert)
 Bit 10: r2349 Bit 10
 Bit 11: r2349 Bit 11

r0054.0...15 CO/BO: Steuerwort 1 / STW 1

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Steuerworts 1.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	EIN / AUS1	Ja	Nein	-
	01	BB / AUS2	Ja	Nein	-
	02	BB / AUS3	Ja	Nein	-
	03	Betrieb freigeben	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber freigeben	Ja	Nein	-
	05	Hochlaufgeber fortsetzen	Ja	Nein	-
	06	Drehzahlsollwert freigeben	Ja	Nein	-
	07	Störung quittieren	Ja	Nein	-
	08	Tippen Bit 0	Ja	Nein	3030
	09	Tippen Bit 1	Ja	Nein	3030
	10	Führung durch PLC	Ja	Nein	-
	11	Richtungsumkehr (Sollwert)	Ja	Nein	-
	13	Motorpotenziometer höher	Ja	Nein	-
	14	Motorpotenziometer tiefer	Ja	Nein	-
	15	CDS Bit 0	Ja	Nein	-

Hinweis: Folgende Steuerbits werden in r0054 angezeigt:

Bit 00: r0898 Bit 0
 Bit 01: r0898 Bit 1
 Bit 02: r0898 Bit 2
 Bit 03: r0898 Bit 3
 Bit 04: r0898 Bit 4
 Bit 05: r0898 Bit 5
 Bit 06: r0898 Bit 6
 Bit 07: r2138 Bit 7
 Bit 08: r0898 Bit 8
 Bit 09: r0898 Bit 9
 Bit 10: r0898 Bit 10
 Bit 11: r1198 Bit 11
 Bit 13: r1198 Bit 13
 Bit 14: r1198 Bit 14
 Bit 15: r0836 Bit 0

r0055.0...15		CO/BO: Zusatz Steuerwort / Zusatz STW			
		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	
		Änderbar: -		Normierung: -	
		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	
		Min		Max	
		-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Zusatz-Steuerworts.			
Bitfeld:		Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
		00	Festsollwert Bit 0	Ja	Nein
		01	Festsollwert Bit 1	Ja	Nein
		02	Festsollwert Bit 2	Ja	Nein
		03	Festsollwert Bit 3	Ja	Nein
		04	DDS Anwahl Bit 0	Ja	Nein
		05	DDS Anwahl Bit 1	Ja	Nein
		08	Technologieregler Freigabe	Ja	Nein
		09	Gleichstrombremsung Freigabe	Ja	Nein
		11	Statik Freigabe	Ja	Nein
		12	Drehmomentregelung aktiv	Ja	Nein
		13	Externe Störung 1 (F07860)	Nein	Ja
		15	CDS Bit 1	Ja	Nein
Hinweis:		Folgende Steuerbits werden in r0055 angezeigt:			
		Bit 00: r1198 Bit 0			
		Bit 01: r1198 Bit 1			
		Bit 02: r1198 Bit 2			
		Bit 03: r1198 Bit 3			
		Bit 04: r0837 Bit 0			
		Bit 05: r0837 Bit 1			
		Bit 08: r2349 Bit 0 (negiert)			
		Bit 09: r1239 Bit 11			
		Bit 11: r1406 Bit 11			
		Bit 12: r1406 Bit 12			
		Bit 13: r2138 Bit 13 (negiert)			
		Bit 15: r0836 Bit 1			

r0056.1...15		CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung			
CU250S_S		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	
CU250S_S_CAN		Änderbar: -		Normierung: -	
CU250S_S_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	
CU250S_S_PN		Min		Max	
		-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Zustandswortes der Regelung.			
Bitfeld:		Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
		01	Entmagnetisierung abgeschlossen	Ja	Nein
		04	Aufmagnetisierung beendet	Ja	Nein
		08	Feldschwächung aktiv	Ja	Nein
		14	Vdc_max-Regler aktiv	Ja	Nein
		15	Vdc_min-Regler aktiv	Ja	Nein
Hinweis:		Zu Bit 04:			
		Das Bit wird sofort nach dem Einschalten gesetzt.			
		Ausnahme:			
		Bei einem Asynchronmotor mit Bremse (außer bei p1215 = 2) wird das Bit erst bei Erreichen von 60 % des Sollflusses gesetzt.			

r0056.0...15 CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung

PM240 **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned16
 CU250S_V **Änderbar:** - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -
 CU250S_V_CAN **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -
 CU250S_V_DP
 CU250S_V_PN

Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - -

Beschreibung: Anzeige des Zustandswortes der Regelung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Initialisierung beendet	Ja	Nein	-
	01	Entmagnetisierung abgeschlossen	Ja	Nein	-
	02	Pulsfreigabe vorhanden	Ja	Nein	-
	03	Sanftanlauf vorhanden	Ja	Nein	-
	04	Aufmagnetisierung beendet	Ja	Nein	-
	05	Spannungsanhebung bei Anlauf	Aktiv	Inaktiv	6300
	06	Beschleunigungsspannung	Aktiv	Inaktiv	6300
	07	Frequenz negativ	Ja	Nein	-
	08	Feldschwächung aktiv	Ja	Nein	-
	09	Spannungsgrenze aktiv	Ja	Nein	6714
	10	Schlupfbegrenzung aktiv	Ja	Nein	6310
	11	Frequenzgrenze aktiv	Ja	Nein	-
	12	Strombegrenzungsregler Spannungsausgang aktiv	Ja	Nein	-
	13	Strom-/Drehmoment-Begrenzung	Aktiv	Inaktiv	6060
	14	Vdc_max-Regler aktiv	Ja	Nein	6220, 6320
	15	Vdc_min-Regler aktiv	Ja	Nein	6220, 6320

r0056.0...13 CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung

PM250 **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned16
 PM260 **Änderbar:** - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -
 CU250S_V **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -
 CU250S_V_CAN
 CU250S_V_DP
 CU250S_V_PN

Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - -

Beschreibung: Anzeige des Zustandswortes der Regelung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Initialisierung beendet	Ja	Nein	-
	01	Entmagnetisierung abgeschlossen	Ja	Nein	-
	02	Pulsfreigabe vorhanden	Ja	Nein	-
	03	Sanftanlauf vorhanden	Ja	Nein	-
	04	Aufmagnetisierung beendet	Ja	Nein	-
	05	Spannungsanhebung bei Anlauf	Aktiv	Inaktiv	6300
	06	Beschleunigungsspannung	Aktiv	Inaktiv	6300
	07	Frequenz negativ	Ja	Nein	-
	08	Feldschwächung aktiv	Ja	Nein	-
	09	Spannungsgrenze aktiv	Ja	Nein	6714
	10	Schlupfbegrenzung aktiv	Ja	Nein	6310
	11	Frequenzgrenze aktiv	Ja	Nein	-
	12	Strombegrenzungsregler Spannungsausgang aktiv	Ja	Nein	-
	13	Strom-/Drehmoment-Begrenzung	Aktiv	Inaktiv	6060

r0060	CO: Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter / n_soll vor Filter		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Drehzahlsollwertes am Eingang des Drehzahlreglers bzw. der U/f-Kennlinie (nach dem Interpolator).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0020		
Hinweis:	Der Drehzahlsollwert steht geglättet (r0020) und ungeglättet (r0060) zur Verfügung.		
r0061[0...1]	CO: Drehzahlistwert ungeglättet / n_ist ungeglättet		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der durch die Geber erfassten ungeglätteten Drehzahlistwerte.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2		
r0061[0...2]	CO: Drehzahlistwert ungeglättet / n_ist ungeglättet		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4715
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der durch die Geber erfassten ungeglätteten Drehzahlistwerte.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
r0062	CO: Drehzahlsollwert nach Filter / n_soll nach Filter		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1700, 6030, 6031
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Drehzahlsollwert nach den Sollwertfiltern.		
r0063	CO: Drehzahlistwert / n_ist		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1580, 1590, 4710, 5300
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Drehzahlistwerts für die Drehzahlregelung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0021, r0022		

Hinweis: Im geberlosen Betrieb wird der Drehzahlwert berechnet und kann über p1451 geglättet werden.
Bei Betrieb mit Geber ist r0063 mit p1441 geglättet.
Der Drehzahlwert steht geglättet (r0021) und ungeglättet (r0061) zur Verfügung.

r0063[0...2]	CO: Drehzahlwert / n_ist		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1680, 4715
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Drehzahlwertes der Drehzahlregelung und der U/f-Steuerung. Bei U/f-Steuerung und ausgeschalteter Schlupfkompensation (siehe p1335) wird in r0063[0] die zur Ausgangsfrequenz synchrone Drehzahl angezeigt.		
Index:	[0] = Unglättet [1] = Geglättet mit p0045 [2] = Berechnet aus f_soll - f_schlupf		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0021, r0022		
Hinweis:	Der Drehzahlwert r0063[0] wird zusätzlich mit p0045 geglättet in r0063[1] angezeigt. Die aus Ausgangsfrequenz und Schlupffrequenz berechnete Drehzahl (r0063[2]) kann nur im stationären Zustand mit dem Drehzahlwert (r0063[0]) verglichen werden.		
r0064	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz / n_reg Regeldiff		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040, 6040
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Regeldifferenz des Drehzahlreglers.		
r0065	Schlupffrequenz / f_Schlupf		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 2_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1710, 6310, 6727, 6730, 6732
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
Beschreibung:	Anzeige der Schlupffrequenz bei Asynchronmotoren (ASM).		
r0066	CO: Ausgangsfrequenz / f_Ausg		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 2_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1690, 6310, 6730, 6731, 6799
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für die Ausgangsfrequenz des Leistungsteils.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0024		
Hinweis:	Die Ausgangsfrequenz steht geglättet (r0024) und ungeglättet (r0066) zur Verfügung. Bei Vektorregelung und Betrieb mit Geber (p0400 > 0) gilt: Der Parameterwert entspricht der aktuellen Drehzahl des Gebers.		

r0067	CO: Ausgangsstrom maximal / I_Ausg max		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6300, 6640, 6724
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des maximalen Ausgangsstromes des Leistungsteils.		
Abhängigkeit:	Der maximale Ausgangsstrom wird durch die parametrisierte Stromgrenze sowie den thermischen Motor- und Umrichterschutz beeinflusst. Siehe auch: p0290, p0640		
r0068	CO: Stromistwert Betrag / I_ist Betrag		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5730, 7017, 8014, 8017, 8850, 8950
CU250S_S_PN	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des Betrages des Stromistwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0027		
Achtung:	Bei A_INF, S_INF gilt: Der Wert wird mit der Stromreglerabtastzeit aktualisiert. Bei SERVO gilt: Der Wert wird mit einer Abtastzeit von 1 ms aktualisiert.		
Hinweis:	Strombetrag = $\sqrt{I_q^2 + I_d^2}$ Der Betrag des Stromistwertes steht geglättet (r0027) und ungeglättet (r0068) zur Verfügung.		
r0068[0...1]	CO: Stromistwert Betrag / I_ist Betrag		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1690, 6714, 6799, 7017, 8014, 8017, 8018
CU250S_V_PN	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des Betrages des Stromistwertes.		
Index:	[0] = Unglättet [1] = Geglättet mit p0045		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0027		
Achtung:	Der Wert wird mit der Stromreglerabtastzeit aktualisiert.		
Hinweis:	Strombetrag = $\sqrt{I_q^2 + I_d^2}$ Der Betrag des Stromistwertes steht geglättet (r0027 mit 300 ms, r0068[1] mit p0045) und ungeglättet (r0068[0]) zur Verfügung.		

r0069[0...6]	Phasenstrom Istwert / I_Phase Istwert		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 6_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
CU250S_S_PN	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
Beschreibung:	Anzeige der gemessenen Istwerte der Phasenströme als Spitzenwert.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W [3] = Phase U Offset [4] = Phase V Offset [5] = Phase W Offset [6] = Summe U, V, W		
Hinweis:	Im Index 3 ... 5 werden die Offsetströme der 3 Phasen angezeigt, die zur Korrektur der Phasenströme addiert werden. Im Index 6 wird die Summe der 3 korrigierten Phasenströme angezeigt.		
r0069[0...6]	CO: Phasenstrom Istwert / I_Phase Istwert		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
CU250S_V_PN	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
Beschreibung:	Anzeige der gemessenen Istwerte der Phasenströme als Spitzenwert.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W [3] = Phase U Offset [4] = Phase V Offset [5] = Phase W Offset [6] = Summe U, V, W		
Hinweis:	Im Index 3 ... 5 werden die Offsetströme der 3 Phasen angezeigt, die zur Korrektur der Phasenströme addiert werden. Im Index 6 wird die Summe der 3 korrigierten Phasenströme angezeigt.		
r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert / Vdc Istw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6723, 6724, 6730, 6731, 6799
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Anzeige des gemessenen Istwertes der Zwischenkreisspannung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0026		
Achtung:	Die Messung einer Zwischenkreisspannung < 200 V liefert beim Power Module (z. B. PM240) keinen gültigen Messwert. In diesem Fall wird bei angelegter externer 24-V-Spannungsversorgung im Anzeigeparameter ein Wert von ca. 24 V angezeigt.		
Hinweis:	Die Zwischenkreisspannung steht geglättet (r0026) und ungeglättet (r0070) zur Verfügung.		

r0071	Ausgangsspannung maximal / U_Ausgang max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1710, 6300, 6640, 6722, 6723, 6724, 6725, 6727
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der maximalen Ausgangsspannung.		
Abhängigkeit:	Die maximale Ausgangsspannung hängt von der aktuellen Zwischenkreisspannung (r0070) und vom maximalen Aussteuergrad (p1803) ab.		
Hinweis:	Mit steigender (motorischer) Motorbelastung sinkt die maximale Ausgangsspannung aufgrund reduzierter Zwischenkreisspannung.		
r0072	CO: Ausgangsspannung / U_Ausgang		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 6730, 6731, 6799
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Ausgangsspannung des Leistungsteils.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0025		
Hinweis:	Die Ausgangsspannung steht geglättet (r0025) und ungeglättet (r0072) zur Verfügung.		
r0073	Modulationsgrad maximal / Modulat_grd max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6724
CU250S_V_PN	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des maximalen Modulationsgrades.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1803		
r0074	CO: Aussteuergrad / Aussteuergrad		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5730, 6730, 6731, 6799, 8940, 8950
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Aussteuergrades.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0028		
Hinweis:	Bei Raumzeigermodulation entsprechen 100 % der maximalen Ausgangsspannung ohne Übersteuerung. Werte über 100 % zeigen eine Übersteuerung an, Werte unter 100 % sind ohne Übersteuerung. Die Phasenspannung (verkettet, effektiv) wird wie folgt berechnet: $(r0074 \times r0070) / (\sqrt{2} \times 100 \%)$. Der Aussteuergrad steht geglättet (r0028) und ungeglättet (r0074) zur Verfügung.		

r0075	CO: Stromsollwert feldbildend / Id_soll		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5714, 5722, 6714
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des feldbildenden Stromsollwertes (Id_soll).		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung ist dieser Wert ohne Bedeutung.		
r0076	CO: Stromistwert feldbildend / Id_ist		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 1710, 5714, 5730, 6714, 6799
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des feldbildenden Stromistwertes (Id_ist).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0029		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung ist dieser Wert ohne Bedeutung. Der feldbildende Stromistwert steht geglättet (r0029) und ungeglättet (r0076) zur Verfügung.		
r0077	CO: Stromsollwert momentenbildend / Iq_soll		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des momenten-/kraftbildenden Stromsollwertes.		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung ist dieser Wert ohne Bedeutung.		
r0078[0...1]	CO: Stromistwert momentenbildend / Iq_ist		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5714, 5730
CU250S_S_PN	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des momentenbildenden Stromistwertes (Iq_ist).		
Index:	[0] = Unglättet [1] = Geglättet mit p0045		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0030, p0045		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung sind diese Werte ohne Bedeutung. Der momentenbildende Stromistwert steht geglättet (r0030 mit 100 ms, r0078[1] mit p0045) und ungeglättet (r0078[0]) zur Verfügung.		

r0078	CO: Stromistwert momentenbildend / I_{q_ist}		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1710, 6310, 6714, 6799
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des momentenbildenden Stromistwertes (I _{q_ist}).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0030		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung ist dieser Wert ohne Bedeutung. Der momentenbildende Stromistwert steht geglättet (r0030 mit 300 ms) und ungeglättet (r0078) zur Verfügung.		
r0079[0...1]	CO: Drehmomentsollwert gesamt / M_{soll} gesamt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5610, 8012
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Drehmomentsollwert am Ausgang des Drehzahlreglers (vor der Taktinterpolation).		
Index:	[0] = Unglättet [1] = Geglättet mit p0045		
r0079	CO: Drehmomentsollwert / M_{soll}		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1700, 1710, 6030, 6060, 6710, 8012
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Drehmomentsollwert am Ausgang des Drehzahlreglers.		
r0080	CO: Drehmomentistwert / M_{ist}		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5730
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den aktuellen Drehmomentistwert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0031		
Hinweis:	Der Wert steht geglättet (r0031) und ungeglättet (r0080) zur Verfügung.		

r0080[0...1]	CO: Drehmomentistwert / M_ist		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714, 6799
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den aktuellen Drehmomentistwert.		
Index:	[0] = Ungeglättet [1] = Geglättet mit p0045		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0031, p0045		
Hinweis:	Der Wert steht geglättet (r0031 mit 100 ms, r0080[1] mit p0045) und ungeglättet (r0080[0]) zur Verfügung.		
r0081	CO: Momentenausnutzung / M_ausnutzung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Momentenausnutzung in Prozent. Die Momentenausnutzung ergibt sich aus dem angeforderten geglätteten Moment bezogen auf die Momentengrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0033		
Hinweis:	Die Momentenausnutzung steht geglättet (r0033) und ungeglättet (r0081) zur Verfügung. Die Momentenausnutzung ergibt sich aus dem angeforderten Moment bezogen auf die Momentengrenze wie folgt: - Positives Moment: $r0081 = (r0079 / r1538) * 100 \%$ - Negatives Moment: $r0081 = (-r0079 / -r1539) * 100 \%$		
r0081	CO: Momentenausnutzung / M_ausnutzung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Momentenausnutzung in Prozent. Die Momentenausnutzung ergibt sich aus dem angeforderten geglätteten Moment bezogen auf die Momentengrenze.		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter steht nur bei Vektorregelung zur Verfügung. Bei U/f-Steuerung ist r0081 = 0 %. Siehe auch: r0033		
Hinweis:	Die Momentenausnutzung steht geglättet (r0033) und ungeglättet (r0081) zur Verfügung. Die Momentenausnutzung ergibt sich aus dem angeforderten Moment bezogen auf die Momentengrenze wie folgt: - Positives Moment: $r0081 = (r0079 / r1538) * 100 \%$ - Negatives Moment: $r0081 = (-r0079 / -r1539) * 100 \%$		

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert / P_ist		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: r2004	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5730
CU250S_S_PN			
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
Beschreibung:	Anzeige der momentanen Wirkleistung.		
Index:	[0] = Ungeglättet [1] = Geglättet mit p0045 [2] = Elektrische Leistung		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0032		
Hinweis:	Die mechanische Wirkleistung steht geglättet (r0032 mit 100 ms, r0082[1] mit p0045) und ungeglättet (r0082[0]) zur Verfügung.		
r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert / P_ist		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: r2004	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714, 6799
CU250S_V_PN			
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
Beschreibung:	Anzeige der momentanen Wirkleistung.		
Index:	[0] = Ungeglättet [1] = Geglättet mit p0045 [2] = Elektrische Leistung		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0032		
Hinweis:	Die mechanische Wirkleistung steht geglättet (r0032 mit 100 ms, r0082[1] mit p0045) und ungeglättet (r0082[0]) zur Verfügung.		
r0083	CO: Flusssollwert / Flusssollw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Flusssollwertes.		
r0083	CO: Flusssollwert / Flusssollw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Flusssollwertes.		

r0084	CO: Flussistwert / Flussistw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Flussistwertes.		
r0084[0...1]	CO: Flussistwert / Flussistw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6730, 6731
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Flussistwertes.		
Index:	[0] = Ungeglättet [1] = Geglättet		
r0087	CO: Leistungsfaktoristwert / Cos phi ist		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Wirkleistungsfaktors. Dieser Wert bezieht sich auf die elektrische Leistung der Grundwellensignale an den Ausgangsklemmen des Umrichters.		
r0089[0...2]	Phasenspannung Istwert / U_Phase Istwert		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_3	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6719
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Phasenspannung.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
Hinweis:	Die Werte werden aus der Transistoreinschaltdauer ermittelt.		
r0093	CO: Pollagewinkel elektrisch normiert / Pollage el norm		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4710
CU250S_S_PN			
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Anzeige des normierten elektrischen Pollagewinkels.		

Abhängigkeit:	Siehe auch: r0094, p0431, r1778
Achtung:	Bei der Ausgabe des Pollagewinkels (r0093) über Messbuchse Tx (x = 0, 1, 2) zur Geberjustage (Kommutierungswinkeloffset ermitteln) muss die verwendete Messbuchse wie folgt parametrisiert werden: p0771[x] = r0093 p0777[x] = 0 % p0778[x] = 0 V p0779[x] = 400 % p0780[x] = 4 V p0783[x] = 0 V p0784[x] = 0 Bei p1821 = 1 (Drehsinn Links) gilt: Zur Justage des Gebers über die EMK-Methode muss der mit dem Oszilloskop ermittelte Wert zum Eintragen in p0431 invertiert werden.
Hinweis:	Bei Betrieb mit Geber und Impulslöschung gilt: - Der Wert bildet sich aus r0094 + 180 °. - Dieser Winkel kann zur Geberjustage bei Synchronmotoren verwendet werden. Bei Impulsfreigabe gilt: - Der Wert zeigt den von der Regelung verwendeten Transformationswinkel + 180 ° an. - Dieser Wert ist im Gegensatz zu r0094 auch aussagekräftig bei geberlosem Betrieb und nach einer Pollageidentifikation.

r0094	CO: Transformationswinkel / Transformat_winkel		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 1690, 4710, 6714, 6730, 6731, 6732
CU250S_S_PN	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Anzeige des Transformationswinkels.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0093, p0431, r1778		
Hinweis:	Der Transformationswinkel entspricht dem elektrischen Kommutierungswinkel. Wenn keine Pollageidentifikation ausgeführt (p1982) und der Geber justiert ist, gilt: Der Wert wird vom Geber geliefert und zeigt den elektrischen Winkel der Flusslage an (d-Achse).		

r0094	CO: Transformationswinkel / Transformat_winkel		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Anzeige des Transformationswinkels.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0093, p0431, r1778		
Hinweis:	Der Transformationswinkel entspricht dem elektrischen Kommutierungswinkel.		

p0100	Motornorm IEC/NEMA / Motornorm IEC/NEMA		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Festlegung, ob die Leistungseinstellungen von Motor und Umrichter (z. B. Motor-Bemessungsleistung, p0307) in [kW] oder [hp] ausgedrückt werden.		

Die Motor-Bemessungsfrequenz (p0310) wird je nach Auswahl auf 50 Hz oder 60 Hz eingestellt.

Für p0100 = 0, 2 gilt: Der Leistungsfaktor (p0308) ist zu parametrieren.

Für p0100 = 1 gilt: Der Wirkungsgrad (p0309) ist zu parametrieren.

Wert:
 0: IEC-Motor (50 Hz, SI-Einheiten)
 1: NEMA-Motor (60 Hz, US-Einheiten)
 2: NEMA-Motor (60 Hz, SI-Einheiten)

Abhängigkeit: Bei Änderung von p0100 werden alle Motor-Bemessungsparameter zurückgesetzt. Danach erst werden eventuelle Einheitenumrechnungen vorgenommen.

Es werden die Einheiten aller Motorparameter geändert, die von der Auswahl IEC oder NEMA betroffen sind (z. B. r0206, p0307, r0333, r0334, p0341, p0344, r1969).

Siehe auch: r0206, p0210, p0300, p0304, p0305, p0307, p0308, p0309, p0310, p0311, p0314, p0320, p0322, p0323, p0335, r0337, p1800

Hinweis: Der Parameterwert wird durch Werkseinstellung einstellen (p0010 = 30, p0970) nicht zurückgesetzt.

p0108[0...23]**Funktionsmodule / Fkt_module**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: In Index 0 werden die aktuell eingestellten Funktionsmodule angezeigt und können mit Hilfe von p0010 geändert werden.

Index:
 [0] = Funktionsmodule
 [1...23] = Nur Siemens-intern

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	02	Drehzahl-/Drehmomentregelung	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	03	Lageregelung	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	04	Einfachpositionierer	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	08	Erweiterter Sollwertkanal	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	13	Safety rotatorische Achse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	15	Encoder	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	16	Technologieregler	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	17	Erweiterte Meldungen/Überwachungen	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	18	Freie Funktionsblöcke	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	27	Gleichstrombremse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	28	Compound-Bremse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	29	Widerstandsbremse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	30	Vdc_min-Regler	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	31	Vdc_max-Regler	Aktiviert	Nicht aktiviert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0010

Hinweis: Ein "Funktionsmodul" ist eine Funktionserweiterung eines Antriebsobjektes, das bei der Inbetriebnahme aktiviert werden kann.

p0108[0...23]**Funktionsmodule / Fkt_module**

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: In Index 0 werden die aktuell eingestellten Funktionsmodule angezeigt und können mit Hilfe von p0010 geändert werden.

Index:
 [0] = Funktionsmodule
 [1...23] = Nur Siemens-intern

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	02	Drehzahl-/Drehmomentregelung	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	03	Lageregelung	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	04	Einfachpositionierer	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	08	Erweiterter Sollwertkanal	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	13	Safety rotatorische Achse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	15	Encoder	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	16	Technologieregler	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	17	Erweiterte Meldungen/Überwachungen	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	18	Freie Funktionsblöcke	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	25	Power Module 230	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	26	F3E Leistungsteil	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	27	Gleichstrombremse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	28	Compound-Bremse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	29	Widerstandsbremse	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	30	Vdc_min-Regler	Aktiviert	Nicht aktiviert	-
	31	Vdc_max-Regler	Aktiviert	Nicht aktiviert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0010

Hinweis: Ein "Funktionsmodul" ist eine Funktionserweiterung eines Antriebsobjektes, das bei der Inbetriebnahme aktiviert werden kann.

p0124[0...n] CU Erkennung über LED / CU Erkennung LED

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Erkennung der Control Unit über LED.

Hinweis: Während p0124 = 1 blinkt die LED READY an der Control Unit grün/orange oder rot/orange mit 2 Hz.

p0133[0...n] Motor-Konfiguration / Motor-Konfig

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

Beschreibung: Konfiguration des Motors bei der Motor-Inbetriebnahme.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motoranschlussart	Dreieck	Stern	-
	01	Motor 87-Hz-Betrieb	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Bei Standard-Asynchronmotoren (p0301 > 10000) wird Bit 0 automatisch mit der Schaltungsart des gewählten Datensatzes vorgelegt.

Bei p0100 > 0 (60 Hz Motorbemessungsfrequenz) ist die Anwahl von Bit 1 nicht möglich.

Siehe auch: p0304, p0305, p1082

Hinweis: Zu Bit 0:

Bei Änderung des Bits wird die Motor-Bemessungsspannung p0304 und der Motor-Bemessungsstrom p0305 automatisch auf die gewählte Anschlussart (Stern- oder Dreieckschaltung) umgerechnet.

Zu Bit 1:

Ein Betrieb mit 87 Hz ist nur in der Anschlussart Dreieck möglich. Bei Anwahl wird die Maximaldrehzahl p1082 automatisch für eine maximale Ausgangsfrequenz von 87 Hz vorgelegt.

p0140	Geberdatensätze (EDS) Anzahl / EDS Anzahl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS).		
Hinweis:	Bei Parametrierung des Antriebs mit "Kein Geber" muss mindestens ein Geberdatensatz existieren (p0140 >= 1).		
p0140	Geberdatensätze (EDS) Anzahl / EDS Anzahl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 2	Max 2	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS).		
Hinweis:	Bei Parametrierung des Antriebs mit "Kein Geber" muss mindestens ein Geberdatensatz existieren (p0140 >= 1).		
p0142[0...n]	Geber Komponentennummer / Geber Kompo_nr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Mit diesem Parameter wird der Geberdatensatz einem Geber zugewiesen. Diese Zuweisung geschieht über die eindeutige Komponentennummer, die von der Topologieparametrierung vergeben wurde. In diesen Parameter können nur Komponentennummern eingetragen werden, die einem Geber entsprechen.		
Hinweis:	Sind Geberauswertung und Geber integriert (Motor mit DRIVE-CLiQ), so sind deren Komponentennummern identisch. Bei einem SMC werden für das SMC (p0141) und den (eigentlichen) Geber (p0142) unterschiedliche Komponentennummern vergeben.		
p0165	Filtermodul aktivieren/deaktivieren / FM akt/deakt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren des Filtermoduls.		
Wert:	0: Komponente deaktivieren 1: Komponente aktivieren 2: Komponente deaktivieren und nicht vorhanden		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0166 Siehe auch: A01314, A01317		
Hinweis:	Die Aktivierung einer Komponente kann abgewiesen werden, wenn die Komponente zum ersten mal gesteckt wurde. In diesem Fall ist eine Aktivierung nur bei Impulssperre aller Antriebsobjekte möglich.		

Zu Wert = 0, 2:

Durch das Deaktivieren einer Komponente werden von dieser keine Fehler mehr ausgegeben.

Zu Wert = 0:

Die Komponente wurde vollständig in Betrieb genommen und wird mit diesem Wert deaktiviert. Sie kann fehlerfrei vom DRIVE-CLiQ abgezogen werden.

Zu Wert = 1:

Die Komponente muss für den fehlerfreien Betrieb vorhanden sein.

Zu Wert = 2:

Die in einem offline erzeugten Projekt auf diesen Wert gesetzte Komponente darf in der Isttopologie von Anfang an nie gesteckt sein.

r0166	Filtermodul aktiv/inaktiv / FM akt/inakt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Zustandes "aktiv/inaktiv" eines Filtermoduls.		
Wert:	0: Komponente inaktiv 1: Komponente aktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0165		
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl / CDS Anzahl		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: C(15)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8560
	Min 2	Max 4	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Befehlsdatensätze (Command Data Set, CDS).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0010, r3996		
Achtung:	Beim Anlegen der Datensätze kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.		
Hinweis:	Über diese Datensatzumschaltung können Befehlsparameter (BICO-Parameter) umgeschaltet werden.		
p0180	Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl / DDS Anzahl		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: C(15)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Antriebsdatensätze (Drive Data Set, DDS).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0010, r3996		
Achtung:	Beim Anlegen der Datensätze kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.		

p0184	Geberschnittstelle mit Winkelschrittgeber / Geber_SS mit WSG		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Geberschnittstelle, die als Winkelschrittgeber verwendet wird. 0: Kein WSG verwendet 1: Geberschnittstelle 1 wird für WSG verwendet 2: Geberschnittstelle 2 wird für WSG verwendet		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0400		
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer / Geb 1 EDS Nummer		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 8570
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Ordnet einem Antriebsdatensatz (= Index) den zugehörigen Geberdatensatz (Encoder Data Set, EDS) für Geber 1 zu. Der Wert entspricht der Nummer des zugeordneten Geberdatensatzes. Beispiel: Geber 1 im Antriebsdatensatz 2 soll Geberdatensatz 0 zugeordnet werden. --> p0187[2] = 0		
Hinweis:	Wert 99 bedeutet, diesem Antriebsdatensatz ist kein Geber zugewiesen (nicht projiziert).		
p0188[0...n]	Geber 2 Geberdatensatz Nummer / Geb 2 EDS Nummer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 8570
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
Beschreibung:	Ordnet einem Antriebsdatensatz (= Index) den zugehörigen Geberdatensatz (Encoder Data Set, EDS) für Geber 2 zu. Der Wert entspricht der Nummer des zugeordneten Geberdatensatzes. Beispiel: Geber 2 im Antriebsdatensatz 2 soll Geberdatensatz 1 zugeordnet werden. --> p0188[2] = 1		
Hinweis:	Wert 99 bedeutet, diesem Antriebsdatensatz ist kein Geber zugewiesen (nicht projiziert).		

p0188[0...n]	Geber 2 Geberdatensatz Nummer / Geb 2 EDS Nummer		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 8570
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Ordnet einem Antriebsdatensatz (= Index) den zugehörigen Geberdatensatz (Encoder Data Set, EDS) für Geber 2 zu. Der Wert entspricht der Nummer des zugeordneten Geberdatensatzes. Beispiel: Geber 2 im Antriebsdatensatz 2 soll Geberdatensatz 1 zugeordnet werden. --> p0188[2] = 1		
Hinweis:	Wert 99 bedeutet, diesem Antriebsdatensatz ist kein Geber zugewiesen (nicht projiziert).		
r0197[0...1]	Bootloader Version / Bootloader Vers		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Version des Bootloaders. Index 0: Anzeige der Version des Bootloaders. Index 1: Anzeige der Version des Bootloaders 3 (bei CU320-2 und CU310-2). Wert 0 bedeutet Bootloader 3 ist nicht vorhanden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0018, r0198		
Hinweis:	Beispiel: Der Wert 1010100 ist als V01.01.01.00 zu interpretieren.		
r0198[0...1]	BIOS/EEPROM-Daten Version / BIOS/EEPROM Vers		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Version für BIOS und EEPROM-Daten. r0198[0]: BIOS Version r0198[1]: EEPROM-Daten Version		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0018, r0197		
Hinweis:	Beispiel: Der Wert 1010100 ist als V01.01.01.00 zu interpretieren.		

p0199[0...24]	Antriebsobjekte Name / DO Name		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Frei vergebbarer Name für ein Antriebsobjekt. In der Inbetriebnahme-Software kann dieser Name nicht über die Expertenliste eingegeben werden, sondern wird im Konfigurationsassistenten angegeben. Der Objektname kann nachträglich über Standard-Windows-Mechanismen im Projektnavigator verändert werden.		
Hinweis:	Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
r0200[0...n]	Leistungsteil Codenummer aktuell / LT Codenr akt		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der eindeutigen Codenummer des Leistungsteils.		
Hinweis:	r0200 = 0: Keine Leistungsteildaten gefunden		
p0201[0...n]	Leistungsteil Codenummer / LT Codenr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(2)	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der aktuellen Codenummer aus r0200 zur Bestätigung des verwendeten Leistungsteils. Bei der Erstinbetriebnahme wird die Codenummer automatisch von r0200 in p0201 übertragen.		
Hinweis:	Der Parameter dient zur Erkennung der Erstinbetriebnahme eines Antriebs. Nur wenn aktuelle und bestätigte Codenummer identisch sind (p0201 = r0200), kann die Leistungsteil-Inbetriebnahme verlassen werden (p0010 = 2). Bei Änderung der Codenummer wird die Anschlussspannung (p0210) überprüft und gegebenenfalls angepasst.		
r0203[0...n]	Leistungsteil Aktueller Typ / LT Aktueller Typ		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 2	Max 400	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des gefundenen Leistungsteiltyps.		
Wert:	2: MICROMASTER 440 3: MICROMASTER 411 4: MICROMASTER 410 5: MICROMASTER 436 6: MICROMASTER 440 PX 7: MICROMASTER 430 100: SINAMICS S 101: SINAMICS S (Value) 102: SINAMICS S (Combi) 103: SINAMICS S120M (Dezentral) 112: PM220 (SINAMICS G120) 113: PM230 (SINAMICS G120)		

114:	PM240 (SINAMICS G120)
115:	PM250 (SINAMICS G120 / S120)
116:	PM260 (SINAMICS G120)
118:	SINAMICS G120 Px
120:	PM340 (SINAMICS S120)
130:	PM250D (SINAMICS G120D)
133:	SINAMICS G120C
135:	SINAMICS PMV40
136:	SINAMICS PMV60
137:	SINAMICS PMV80
138:	SINAMICS G110M
150:	SINAMICS G
151:	PM330 (SINAMICS G120)
200:	SINAMICS GM
250:	SINAMICS SM
260:	SINAMICS MC
300:	SINAMICS GL
350:	SINAMICS SL
400:	SINAMICS DCM

Hinweis: Der Parameterindex ist bei Parallelschaltungen jeweils einem Leistungsteil zugeordnet.

r0204[0...n] Leistungsteil Hardware-Eigenschaften / LT HW-Eigensch

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der von der Hardware des Leistungsteils unterstützten Eigenschaften.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Gerätetyp	DC/AC-Gerät	AC/AC-Gerät	-
	01	RFI-Filter vorhanden	Ja	Nein	-
	02	Active Line Module vorhanden	Ja	Nein	-
	03	Smart Line Module vorhanden	Ja	Nein	-
	04	Basic Line Module mit Thyristorbrücke vorhanden	Ja	Nein	-
	05	Basic Line Module mit Diodenbrücke vorhanden	Ja	Nein	-
	06	Flüssigkeitskühlung mit Rückkühlanlage (Chassis-LT)	Ja	Nein	-
	07	F3E Netzurückspeisung	Ja	Nein	-
	08	Internes Braking Module	Ja	Nein	-
	09	Unterschiedliche Kühlart unterstützt	Ja	Nein	-
	12	Sichere Bremsenansteuerung (SBC) unterstützt	Nein	Ja	-
	13	Safety Integrated unterstützt	Ja	Nein	-
	14	Internes LC Ausgangsfilter	Ja	Nein	-
	15	Netzspannung	1-phasig	3-phasig	-

Hinweis: Der Parameterindex ist bei Parallelschaltungen jeweils einem Leistungsteil zugeordnet.

r0204[0...n] Leistungsteil Hardware-Eigenschaften / LT HW-Eigensch

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der von der Hardware des Leistungsteils unterstützten Eigenschaften.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	RFI-Filter vorhanden	Ja	Nein	-
	07	F3E Netzurückspeisung	Ja	Nein	-
	08	Internes Braking Module	Ja	Nein	-
	12	Sichere Bremsenansteuerung (SBC) unterstützt	Nein	Ja	-
	13	Safety Integrated unterstützt	Ja	Nein	-
	14	Internes LC Ausgangsfilter	Ja	Nein	-
	15	Netzspannung	1-phasig	3-phasig	-

p0205 Leistungsteil Anwendung / LT Anwendung

CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 2)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung:	Die Überlasten der Lastspiele gelten unter der Voraussetzung, dass vor und nach der Überlast der Umrichter mit seinem Grundlaststrom betrieben wird. Hierbei liegt eine Lastspieldauer von 300 s zugrunde.
Wert:	0: Lastspiel mit hoher Überlast für Vektorantriebe 1: Lastspiel mit leichter Überlast für Vektorantriebe
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3996
Achtung:	Der Parameterwert wird durch die Werkseinstellung nicht zurückgesetzt (siehe p0010 = 30, p0970). Beim Verändern der Anwendung des Leistungsteils kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.
Hinweis:	Bei Änderung des Parameters werden alle Motorparameter (p0305 ... p0311), die Technologische Applikation (p0500) und die Regelungsart (p1300) entsprechend der gewählten Anwendung vorbelegt. Auf die Berechnung der thermischen Überlast hat der Parameter keinen Einfluss. p0205 kann nur auf die Einstellungen verändert werden, die im Leistungsteil-EEPROM gespeichert sind.

r0206[0...4] Leistungsteil Bemessungsleistung / LT P_Bemes

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 14_6	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Beschreibung:	Anzeige der Bemessungsleistung des Leistungsteils für verschiedene Lastspiele.
Index:	[0] = Bemessungswert [1] = Reserviert [2] = Reserviert [3] = S1-Dauerbetrieb [4] = S6-Lastspiel

r0206[0...4] Leistungsteil Bemessungsleistung / LT P_Bemes

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 14_6	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Beschreibung:	Anzeige der Bemessungsleistung des Leistungsteils für verschiedene Lastspiele.
Index:	[0] = Bemessungswert [1] = Lastspiel mit leichter Überlast [2] = Lastspiel mit hoher Überlast

[3] = Reserviert
 [4] = Reserviert
Abhängigkeit: IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kW
 NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit hp
 Siehe auch: p0100, p0205

r0207[0...4]		Leistungsteil Bemessungsstrom / LT I_Bemes	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
CU250S_S_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des Bemessungsstroms des Leistungsteils für verschiedene Lastspiele.		
Index:	[0] = Bemessungswert [1] = Reserviert [2] = Reserviert [3] = S1-Dauerbetrieb [4] = S6-Lastspiel		

r0207[0...4]		Leistungsteil Bemessungsstrom / LT I_Bemes	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des Bemessungsstroms des Leistungsteils für verschiedene Lastspiele.		
Index:	[0] = Bemessungswert [1] = Lastspiel mit leichter Überlast [2] = Lastspiel mit hoher Überlast [3] = Reserviert [4] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0205		

r0208		Leistungsteil Netznennspannung / LT U_nenn	
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der Netznennspannung des Leistungsteils. r0208 = 400: 380 - 480 V +/-10 % r0208 = 500: 500 - 600 V +/-10 % r0208 = 690: 660 - 690 V +/-10 %		

r0209[0...4]		Leistungsteil Maximalstrom / LT I_max	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8750, 8850, 8950
CU250S_S_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des maximalen Ausgangsstromes des Leistungsteils.		

Index:

- [0] = Katalog
- [1] = Reserviert
- [2] = Reserviert
- [3] = S1-Lastspiel
- [4] = S6-Lastspiel

r0209[0...4] Leistungsteil Maximalstrom / LT I_max

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8750, 8850, 8950
CU250S_V_PN			

Min

- [Aeff]

Max

- [Aeff]

Werkseinstellung

- [Aeff]

Beschreibung: Anzeige des maximalen Ausgangsstromes des Leistungsteils.

Index:

- [0] = Katalog
- [1] = Lastspiel mit leichter Überlast
- [2] = Lastspiel mit hoher Überlast
- [3] = Reserviert
- [4] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0205

p0210 Geräte-Anschlussspannung / U_Anschluss

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: C(2), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -

Min

1 [V]

Max

63000 [V]

Werkseinstellung

400 [V]

Beschreibung: Einstellung der Geräte-Anschlussspannung (Effektivwert der verketteten Netzspannung).

Abhängigkeit: p1254, p1294 (Automatische Erkennung der Vdc-Einschaltebenen) = 0 setzen.

Die Eingriffsschwellen des Vdc_max-Reglers werden dann direkt über p0210 ermittelt.

Warnung: Bei rückspeisefähigen Leistungsteilen (PM250, PM260) wird die generatorische Leistungsgrenze für die Strombegrenzungsregelung der U/f-Steuerung proportional zur Anschlussspannung p0210 berechnet. Deshalb soll p0210 nicht größer als die tatsächliche Netzspannung eingestellt werden.



Vorsicht: Ist die Netzspannung höher als der eingegebene Wert, wird der Vdc-Regler unter Umständen automatisch deaktiviert, um eine Beschleunigung des Motors zu verhindern. In diesem Fall wird eine entsprechende Warnung ausgegeben.

Hinweis: Einstellbereiche für p0210 in Abhängigkeit von der Nennspannung des Leistungsteils:

U_nenn = 230 V:

- p0210 = 200 ... 240 V

U_nenn = 400 V:

- p0210 = 380 ... 480 V

U_nenn = 500 V:

- p0210 = 500 ... 600 V

U_nenn = 690 V:

- p0210 = 660 ... 690 V

Die Vorlade-Einschaltschwelle für die Zwischenkreisspannung (Vdc) berechnet sich aus p0210:

$V_{dc_vor} = p0210 * 0.82 * 1.35$

Die Unterspannungsschwellen für die Zwischenkreisspannung (Vdc) berechnen sich aus p0210 und in Abhängigkeit von der Nennspannung des Leistungsteils:

U_nenn = 400 V:

- $U_{min} = p0210 * 0.78 > 360 \text{ V}$

U_nenn = 500 V:
 - U_min = p0210 * 0.76
 U_nenn = 690 V:
 - U_min = p0210 * 0.74 > 450 V

p0219	Bremswiderstand Bremsleistung / R_Brems P_Brems		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: C(1, 2), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: 14_6	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [kW]	Max 20000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]
Beschreibung:	Einstellung der Bremsleistung des angeschlossenen Bremswiderstands.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1127, p1240, p1280, p1531		
Hinweis:	Beim Einstellen eines Wertes für die Bremsleistung werden folgende Berechnungen ausgeführt: - p1240, p1280: Ausschalten der Vdc_max-Regelung. - p1531 = - p0219: Setzen der generatorischen Leistungsgrenze (begrenzt auf - p1530). - Berechnung der minimalen Rücklaufzeit (p1127) in Abhängigkeit von p0341, p0342 und p1082 (nicht bei Vektorregelung mit Drehzahlgeber). Wird der Parameter wieder auf Null zurückgesetzt, so wird der Vdc_max-Regler wieder eingeschaltet und die Leistungsgrenze sowie die Rücklaufzeit neu berechnet.		
p0230	Antrieb Filtertyp motorseitig / Antr Filtertyp mot		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 2)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Typs des motorseitigen Filters.		
Wert:	0: Kein Filter 1: Motordrossel 2: du/dt-Filter 3: Sinusfilter Siemens 4: Sinusfilter Fremdhersteller		
Abhängigkeit:	Mit p0230 werden folgende Parameter beeinflusst: p0230 = 1: --> p0233 (Leistungsteil Motordrossel) = Filterinduktivität p0230 = 3: --> p0233 (Leistungsteil Motordrossel) = Filterinduktivität --> p0234 (Leistungsteil Sinusfilter Kapazität) = Filterkapazität --> p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion) = Sperren Pulsfrequenzreduktion --> p1082 (Maximaldrehzahl) = Fmax Filter / Polpaarzahl --> p1800 (Pulsfrequenz) >= Nominale Pulsfrequenz des Filters --> p1802 (Modulator Modi) = Raumzeigermodulation ohne Übersteuerung p0230 = 4: --> p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion) = Sperren Pulsfrequenzreduktion --> p1802 (Modulator Modi) = Raumzeigermodulation ohne Übersteuerung Die folgenden Parameter müssen vom Anwender nach dem Datenblatt des Sinusfilters eingestellt und auf Zulässigkeit geprüft werden: --> p0233 (Leistungsteil Motordrossel) = Filterinduktivität --> p0234 (Leistungsteil Sinusfilter Kapazität) = Filterkapazität		

--> p1082 (Maximaldrehzahl) = Fmax Filter / Polpaarzahl

--> p1800 (Pulsfrequenz) >= Nominale Pulsfrequenz des Filters

Siehe auch: p0233, p0234, p0290, p1082, p1800, p1802

Hinweis: Verfügt das Leistungsteil (z. B. PM260) über ein internes Sinusfilter, kann der Parameter nicht geändert werden. Ist ein Filtertyp nicht auswählbar, so ist dieser Filtertyp für das Leistungsteil nicht zugelassen.

p0230 = 1:

Leistungsteile mit Ausgangsdrossel sind auf Ausgangsfrequenzen von 150 Hz eingeschränkt.

p0230 = 3:

Leistungsteile mit Sinusfilter sind auf Ausgangsfrequenzen von 200 Hz eingeschränkt.

r0231[0...1]	Leistungsleitung Länge maximal / Leitung Länge max		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [m]	Max - [m]	Werkseinstellung - [m]
Beschreibung:	Anzeige der maximal zulässigen Leitungslängen zwischen Antriebsgerät und Motor.		
Index:	[0] = Ungeschirmt [1] = Geschirmt		
Hinweis:	Der Anzeigewert dient zur Information für Service und Wartung.		
p0233	Leistungsteil Motordrossel / LT Motordrossel		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(2), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]
Beschreibung:	Eingabe der Induktivität eines am Ausgang des Leistungsteils angeschlossenen Filters.		
Abhängigkeit:	Der Parameter wird bei Auswahl eines Filters über p0230 automatisch vorbelegt, wenn für das Leistungsteil ein SIEMENS-Filter definiert ist. Siehe auch: p0230		
Hinweis:	Bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme über p3900 = 1 wird der Parameterwert auf den Wert des definierten SIEMENS-Filters oder auf Null gesetzt. Deshalb ist der Parameterwert eines Fremdfilters erst außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 = 0) einzugeben und anschließend die Reglerberechnung (p0340 = 3) durchzuführen. Verfügt das Leistungsteil (z.B. PM260) über ein internes Sinusfilter, kann der Parameter nicht geändert werden.		
p0234	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität / LT Sinusfilter C		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(2), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [µF]	Max 1000.000 [µF]	Werkseinstellung 0.000 [µF]
Beschreibung:	Eingabe der Kapazität eines am Ausgang des Leistungsteils angeschlossenen Sinusfilters.		
Abhängigkeit:	Der Parameter wird bei Auswahl eines Filters über p0230 automatisch vorbelegt, wenn für das Leistungsteil ein SIEMENS-Filter definiert ist. Siehe auch: p0230		
Hinweis:	Der Parameterwert beinhaltet die Summe aller in Reihe geschalteten Kapazitäten einer Phase (Leiter-Erde). Bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme über p3900 = 1 wird der Parameterwert auf den Wert des definierten SIEMENS-Filters oder auf Null gesetzt. Deshalb ist der Parameterwert eines Fremdfilters erst außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 = 0) einzugeben. Verfügt das Leistungsteil (z.B. PM260) über ein internes Sinusfilter, kann der Parameter nicht geändert werden.		

r0238	Leistungsteil Widerstand intern / LT R intern		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des internen Widerstands des Leistungsteils (IGBT- und Leistungswiderstand).		
p0249	Leistungsteil Kühlart / LT Kühlart		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 2)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Kühlart für Leistungsteile der Gerätereihe Booksize Compact. Damit wird festgelegt, ob bei diesen Leistungsteilen die interne Luftkühlung abgeschaltet werden soll und stattdessen die Kühlart "Cold-Plate" eingesetzt wird.		
Wert:	0: Luftkühlung intern 1: Cold-Plate		
Hinweis:	Bei Leistungsteile der Gerätereihe Booksize Compact steht in der Bestellnummer eine 4 an der 5. Stelle. Für alle anderen Leistungsteiltypen ist dieser Parameter irrelevant.		
p0251[0...n]	Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler / LT Lüft t_Betr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
Beschreibung:	Anzeige der aufgelaufenen Betriebsstunden des Lüfters im Leistungsteil. Die Anzahl der aufgelaufenen Stunden in diesem Parameter kann nur auf 0 zurückgesetzt werden (z. B. nach einem Lüftertausch).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0252 Siehe auch: A30042		
p0252	Leistungsteil Lüfter Betriebsdauer maximal / LT Lüft t_Betr max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [h]	Max 100000 [h]	Werkseinstellung 40000 [h]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Betriebsdauer des Lüfters im Leistungsteil. Die Vorwarnung erfolgt 500 Stunden vor diesem eingestellten Wert. Mit p0252 = 0 wird die Überwachung deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0251		
Hinweis:	Für Chassis-Geräte wird die maximale Betriebsdauer im Leistungsteilparameter über Werkseinstellung auf 50000 gesetzt.		

p0255[0...7] Leistungsteil Schütz Überwachungszeit / LT Schütz t_Überw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -1 [ms]	Max 65535 [ms]	Werkseinstellung [0] 0 [ms] [1] 0 [ms] [2] -1 [ms] [3] -1 [ms] [4...7] 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeiten für interne Überwachungen der Schütz-Rückmeldekontakte. Bei Wert 0.0 oder negativen Werten ist die jeweilige Überwachung deaktiviert. Zu Index 0 ... 3: Dienen der Überwachung der Verzugszeit zwischen Ansteuer- und Rückmeldesignal des jeweiligen Schützes. Zu Index 4 ... 7: Dienen der Gleichzeitigkeitsüberwachung bei Parallelschaltung. Diese prüft nach dem Öffnen bzw. Schließen eines Schützes, ob nach Ablauf der Überwachungszeit alle Schütze der Parallelschaltung denselben Zustand angenommen haben. Zu Index 2, 3: Der Wert -1.0 führt dazu, dass die jeweilige Öffnungszeit aus Index 0 bzw. 1 übernommen wird.		
Index:	[0] = Vorladeschütz Schließzeit [1] = Überbrückungsschütz Schließzeit [2] = Vorladeschütz Öffnungszeit [3] = Überbrückungsschütz Öffnungszeit [4] = Gleichzeitigkeit Vorladeschütz Schließzeit [5] = Gleichzeitigkeit Überbrückungsschütz Schließzeit [6] = Gleichzeitigkeit Vorladeschütz Öffnungszeit [7] = Gleichzeitigkeit Überbrückungsschütz Öffnungszeit		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F05118, F05119		
Achtung:	Zu Index 4 ... 7: Die Gleichzeitigkeitsüberwachung wird erst nach Parameter sichern und POWER ON wirksam.		
Hinweis:	- Dieser Parameter ist nur wirksam für Chassis-Leistungsteile mit 3AC-Netzanschluss und Netzschützen. - Die Gleichzeitigkeitsüberwachung ist nur bei Parallelschaltung aktivierbar. - Der Rückmeldeeingang eines offenen Überbrückungsschützes muss in r0256 = 0 anzeigen. - Der Rückmeldeeingang eines offenen Vorladeschützes muss in r0256 = 1 anzeigen. - Die Bestimmung sinnvoller Überwachungszeiten kann durch Aufzeichnen von r0256 unterstützt werden. Bei Leistungsteil Firmware-Version kleiner 4.6 gilt: Es gibt keine separaten Überwachungszeiten für die Verzugszeit beim Öffnen bzw. Schließen. In diesem Fall wirkt das Maximum aus Öffnungszeit und Schließzeit.		

p0287[0...1] Erdschlussüberwachung Schwellen / Erdschluss Schw			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung [0] 6.0 [%] [1] 16.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Abschaltschwellen für die Erdschlussüberwachung. Die Einstellung erfolgt in Prozent bezogen auf den Maximalstrom des Leistungsteils (r0209).		
Index:	[0] = Schwelle bei Vorladung läuft [1] = Schwelle bei Vorladung beendet		

Abhängigkeit: Siehe auch: p1901
Siehe auch: F30021

Hinweis: Dieser Parameter ist nur für Chassis-Leistungsteile relevant.

r0289	CO: Leistungsteil Ausgangsstrom maximal / LT I_Ausg max		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen maximalen Ausgangsstromes des Leistungsteils unter Berücksichtigung von Derating-Faktoren.		
p0290	Leistungsteil Überlastreaktion / LT Überlastreakt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Einstellung der Reaktion auf eine thermische Überlastung des Leistungsteils. Folgende Größen können eine Reaktion auf thermische Überlastung bewirken:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Kühlkörpertemperatur (r0037[0]) - Chip-Temperatur (r0037[1]) - Leistungsteil Überlast I2T (r0036) <p>Mögliche Maßnahmen zur Vermeidung einer thermischen Überlastung:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Reduzierung der Ausgangsstromgrenze r0289 und r0067 (bei Drehzahl-/Geschwindigkeit- oder Drehmoment-/Kraftregelung) oder der Ausgangsfrequenz (bei U/f-Steuerung indirekt über die Ausgangsstromgrenze und den Eingriff des Strombegrenzungsreglers). - Reduzierung der Pulsfrequenz (nur bei Vektorregelung). <p>Eine Reduktion, falls parametrisiert, erfolgt immer erst nach dem Auftreten einer entsprechenden Warnung.</p>		
Wert:	0: Ausgangsstrom oder Ausgangsfrequenz reduzieren 1: Keine Reduktion, Abschalten bei Erreichen der Überlastschwelle		
Abhängigkeit:	Bei thermischer Überlast des Leistungsteils wird eine entsprechende Warnung bzw. Störung ausgegeben und r2135.15 bzw. r2135.13 gesetzt. Siehe auch: r0036, r0037, p0108, p0230, r2135 Siehe auch: A05000, A05001, A07805		
Vorsicht:	Wird die thermische Überlastung des Leistungsteils durch die ergriffene Maßnahme nicht ausreichend reduziert, so erfolgt immer eine Abschaltung. Dadurch wird das Leistungsteil unabhängig von der Einstellung dieses Parameters geschützt.		
Hinweis:	Die Einstellung p0290 = 0 ist nur sinnvoll, wenn sich die Last mit abnehmender Drehzahl verringert (z. B. bei Anwendungen mit variablem Drehmoment wie bei Pumpen oder Lüftern). Wird im Überlastfall die Strom- und Drehmomentgrenze reduziert und dadurch der Motor abgebremst, so können auch verbotene Drehzahlbereiche (z. B. Minimaldrehzahl p1080 und Ausblenddrehzahlen p1091 ... p1094) durchfahren werden.		

p0290	Leistungsteil Überlastreaktion / LT Überlastreakt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	<p>Einstellung der Reaktion auf eine thermische Überlastung des Leistungsteils.</p> <p>Folgende Größen können eine Reaktion auf thermische Überlast bewirken:</p> <ul style="list-style-type: none">- Kühlkörpertemperatur (r0037.0)- Chip-Temperatur (r0037.1)- Leistungsteil Überlast I2T (r0036) <p>Mögliche Maßnahmen zur Vermeidung einer thermischen Überlastung:</p> <ul style="list-style-type: none">- Reduzierung der Ausgangsstromgrenze r0289 und r0067 (bei Drehzahl- oder Drehmomentregelung) oder der Ausgangsfrequenz (bei U/f-Steuerung indirekt über die Ausgangsstromgrenze und den Eingriff des Strombegrenzungsreglers).- Reduzierung der Pulsfrequenz. <p>Eine Reduktion, falls parametrisiert, erfolgt immer erst nach dem Auftreten einer entsprechenden Warnung.</p>		
Wert:	<p>0: Ausgangsstrom oder Ausgangsfrequenz reduzieren</p> <p>1: Keine Reduktion, Abschalten bei Erreichen der Überlastschwelle</p> <p>2: I_Ausgang oder f_Ausgang und f_Puls reduzieren (nicht durch I2t)</p> <p>3: Pulsfrequenz reduzieren (nicht durch I2t)</p>		
Abhängigkeit:	<p>Ist als Ausgangsfilter ein Sinusfilter parametrisiert (p0230 = 3, 4), so sind nur noch Reaktionen ohne Pulsfrequenzreduktion anwählbar (p0290 = 0, 1).</p> <p>Bei thermischer Überlast des Leistungsteils wird eine entsprechende Warnung bzw. Störung ausgegeben und r2135.15 bzw. r2135.13 gesetzt.</p> <p>Siehe auch: r0036, r0037, p0230, r2135</p> <p>Siehe auch: A05000, A05001, A07805</p>		
Vorsicht:	<p>Wird die thermische Überlastung des Leistungsteils durch die ergriffene Maßnahme nicht ausreichend reduziert, so erfolgt immer eine Abschaltung. Dadurch wird das Leistungsteil unabhängig von der Einstellung dieses Parameters geschützt.</p>		
Hinweis:	<p>Die Einstellung p0290 = 0, 2 ist nur sinnvoll, wenn sich die Last mit abnehmender Drehzahl verringert (z. B. bei Anwendungen mit variablem Drehmoment wie bei Pumpen oder Lüftern).</p> <p>Wird im Überlastfall die Strom- und Drehmomentgrenze reduziert und dadurch der Motor abgebremst, so können auch verbotene Drehzahlbereiche (z. B. Minimaldrehzahl p1080 und Ausblenddrehzahlen p1091 ... p1094) durchfahren werden.</p> <p>Die I2t-Überlasterkennung des Leistungsteils hat keinen Einfluss auf die Reaktionen bei p0290 = 2, 3.</p> <p>p0290 kann bei angewählter Motordatenidentifizierung nicht verändert werden.</p>		
p0292[0...1]	Leistungsteil Temperaturwarnschwelle / LT T_warnschw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [°C]	Max 25 [°C]	Werkseinstellung [0] 5 [°C] [1] 15 [°C]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Warnschwelle für Übertemperaturen des Leistungsteils. Der Wert wird als Differenz zur Abschalttemperatur eingestellt.</p> <p>Antrieb:</p> <p>Bei Überschreitung des Schwellwertes erfolgt eine Überlastwarnung sowie die in p0290 eingestellte Reaktion.</p> <p>Einspeisung:</p> <p>Bei Überschreitung des Schwellwertes erfolgt lediglich eine Überlastwarnung.</p>		
Index:	<p>[0] = Temperatur Kühlkörper</p> <p>[1] = Temperatur Leistungshalbleiter (Chip)</p>		

Abhängigkeit: Siehe auch: r0037, p0290
Siehe auch: A05000

p0294 Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast / LT I2t Warnschw

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
10.0 [%]	100.0 [%]	95.0 [%]

Beschreibung: Einstellung der Warnschwelle für I2t-Überlast des Leistungsteils.
Antrieb:
Bei Überschreitung des Schwellwertes erfolgt eine Überlastwarnung sowie die in p0290 eingestellte Reaktion.
Einspeisung:
Bei Überschreitung des Schwellwertes erfolgt lediglich eine Überlastwarnung.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0036, p0290
Siehe auch: A07805

Hinweis: Die I2t-Störschwelle beträgt 100 %. Bei Überschreitung dieser Schwelle wird Störung F30005 ausgelöst.

p0294 Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast / LT I2t Warnschw

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8014
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
10.0 [%]	100.0 [%]	95.0 [%]

Beschreibung: Einstellung der Warnschwelle für I2t-Überlast des Leistungsteils.
Bei Überschreitung des Schwellwertes erfolgt eine Überlastwarnung sowie die in p0290 eingestellte Reaktion.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0036, p0290
Siehe auch: A07805

Hinweis: Die I2t-Störschwelle beträgt 100 %. Bei Überschreitung dieser Schwelle wird Störung F30005 ausgelöst.

p0295 Lüfternachlaufzeit / Lüfternachlaufzeit

CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [s]	600 [s]	0 [s]

Beschreibung: Einstellung der Nachlaufzeit des Lüfters nach Abschalten der Impulse für das Leistungsteil.
Hinweis: - Der Lüfter kann gegebenenfalls länger als eingestellt nachlaufen (z. B. bei zu hoher Kühlkörpertemperatur).
- Bei Werten kleiner 1 s wird eine Nachlaufzeit von 1 s für den Lüfter wirksam.

p0295 Lüfternachlaufzeit / Lüfternachlaufzeit

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [s]	600 [s]	0 [s]

Beschreibung: Einstellung der Nachlaufzeit des Lüfters nach Abschalten der Impulse für das Leistungsteil.

- Hinweis:**
- Der Lüfter kann gegebenenfalls länger als eingestellt nachlaufen (z. B. bei zu hoher Kühlkörpertemperatur).
 - Bei Werten kleiner 1 s wird eine Nachlaufzeit von 1 s für den Lüfter wirksam.

r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle / Vdc U_unter_schw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Schwelle zur Erkennung von Unterspannung im Zwischenkreis. Unterschreitet die Zwischenkreisspannung diese Schwelle, so erfolgt eine Abschaltung wegen Zwischenkreisunterspannung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F30003		
Hinweis:	Der Wert ist abhängig vom Gerätetyp und der eingestellten Geräte-Anschlussspannung (p0210). Für Booksize-Geräte gilt: Die Unterspannungsschwelle kann mit p0278 reduziert werden.		
r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle / Vdc U_unter_schw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Schwelle zur Erkennung von Unterspannung im Zwischenkreis. Unterschreitet die Zwischenkreisspannung diese Schwelle, so erfolgt eine Abschaltung wegen Zwischenkreisunterspannung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F30003		
r0297	Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle / Vdc U_über_schw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964
CU250S_S_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Überschreitet die Zwischenkreisspannung die hier angegebene Schwelle, erfolgt eine Abschaltung wegen Zwischenkreisüberspannung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F30002		
r0297	Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle / Vdc U_über_schw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Überschreitet die Zwischenkreisspannung die hier angegebene Schwelle, erfolgt eine Abschaltung wegen Zwischenkreisüberspannung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F30002		

p0300[0...n] Motortyp Auswahl / Motortyp Ausw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 10001	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Auswahl des Motortyps oder Start zum Einlesen der Motorparameter bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ (p0300 = 10000).</p> <p>Bei p0300 < 10000 gilt: Die erste Ziffer des Parameterwertes beschreibt immer den generellen Motortyp und entspricht dem zu einer Motorliste gehörigen Fremdmotor:</p> <p>1 = Asynchronmotor rotatorisch 2 = Synchronmotor rotatorisch</p> <p>Die Eingabe der Typinformation wird zur Filterung von motorspezifischen Parametern und zur Optimierung des Betriebsverhaltens benötigt. Beispielsweise wird bei Synchronmotoren kein Leistungsfaktor (p0308) verwendet bzw. angezeigt (im BOP/AOP)</p>		
Wert:	<p>0: Kein Motor 1: Asynchronmotor (rotatorisch) 2: Synchronmotor (rotatorisch, permanenterregt) 10: 1LE1 Standard-Asynchronmotorreihe 13: 1LG6 Standard-Asynchronmotorreihe 17: 1LA7 Standard-Asynchronmotorreihe 19: 1LA9 Standard-Asynchronmotorreihe 100: 1LE1 Standard-Asynchronmotor 104: 1PH4 Asynchronmotor 107: 1PH7 Asynchronmotor 108: 1PH8 Asynchronmotor 200: 1PH8 Synchronmotor 237: 1FK7 Synchronmotor 10000: Motor mit DRIVE-CLiQ 10001: Motor mit DRIVE-CLiQ 2. Datensatz</p>		
Abhängigkeit:	<p>Bei Änderung des Motortyps wird die Codenummer in p0301 eventuell auf 0 zurückgesetzt.</p> <p>Wird p0300 innerhalb der Schnelllinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, wird automatisch die passende technologische Applikation (p0500) vorbelegt. Dies geschieht nicht innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3). Wird bei einem Parameter-Download p0300 = 10000 geschrieben, wird p0500 entsprechend dem Motortyp mit DRIVE-CLiQ vorbelegt.</p> <p>Siehe auch: p0301</p>		
Vorsicht:	<p>Wird ein Listenmotor gewählt (p0300 >= 100) und eine zugehörige Motorcodenummer (p0301), so sind die Parameter, die dieser Liste angehören nicht änderbar (Schreibschutz). Der Schreibschutz wird aufgehoben, wenn der Motortyp p0300 auf den zu p0301 passenden Fremdmotor verstellt wird (z. B. p0300 = 2 für p0301 = 2xxxx). Der Schreibschutz wird automatisch aufgehoben, wenn Ergebnisse der Motordatenidentifikation in die Motorparameter übernommen werden.</p> <p>Der Motortyp eines Listenmotors entspricht den oberen drei Ziffern der Codenummer oder der folgenden Zuordnung (falls der jeweilige Motortyp angeboten wird):</p> <p>Typ / Codenummernbereiche</p> <p>100 / 100xx, 110xx, 120xx, 130xx, 140xx, 150xx 104 / 104xx, 114xx, 124xx 108 / 108xx, 118xx, 128xx, 138xx, 148xx, 158xx 200 / 200xx, 210xx, 220xx 237 / 237xx, 247xx, 257xx</p>		
Hinweis:	<p>Mit p0300 = 10000 werden die Motorparameter bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ automatisch geladen, mit p0300 = 10001 die Motorparameter eines zweiten Datensatzes (falls vorhanden).</p> <p>Wird kein Motortyp ausgewählt (p0300 = 0), kann die Antriebsinbetriebnahme nicht verlassen werden.</p> <p>Ein Motortyp mit einem Wert über p0300 >= 100 beschreibt Motoren, für die eine Motorparameterliste vorhanden ist.</p> <p>Motortypen mit einem Wert unter p0300 < 100 entsprechen der Auswahl eines Fremdmotors. Bei entsprechender Auswahl werden somit die Motorparameter mit den Einstellungen für einen Fremdmotor vorbelegt.</p>		

Dies gilt auch für die Parameter bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ. In diesem Fall ist p0300 nur auf den Wert p0300 = 10000, bzw. 10001 (Einlesen der Motorparameter) oder auf den zugehörigen Fremdmotortyp (erste Ziffer der Motorcodenummer) einstellbar, um den Schreibschutz aufheben zu können.

p0300[0...n] Motortyp Auswahl / Motortyp Ausw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	10001	0
Beschreibung:	<p>Auswahl des Motortyps oder Start zum Einlesen der Motorparameter bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ (p0300 = 10000 bzw. 10001, wenn ein zweiter Datensatz vorhanden ist).</p> <p>Bei p0300 < 10000 gilt:</p> <p>Die erste Ziffer des Parameterwertes beschreibt immer den generellen Motortyp und entspricht dem zu einer Motorliste gehörigen Fremdmotor:</p> <p>1 = Asynchronmotor rotatorisch 2 = Synchronmotor rotatorisch</p> <p>Die Eingabe der Typinformation wird zur Filterung von motorspezifischen Parametern und zur Optimierung des Betriebsverhaltens benötigt. Beispielsweise wird bei Synchronmotoren kein Leistungsfaktor (p0308) verwendet bzw. angezeigt (im BOP/AOP).</p>		
Wert:	<p>0: Kein Motor 1: Asynchronmotor (rotatorisch) 2: Synchronmotor (rotatorisch, permanenterregt) 10: 1LE1 Standard-Asynchronmotorreihe 13: 1LG6 Standard-Asynchronmotorreihe 17: 1LA7 Standard-Asynchronmotorreihe 19: 1LA9 Standard-Asynchronmotorreihe 100: 1LE1 Standard-Asynchronmotor 104: 1PH4 Asynchronmotor 107: 1PH7 Asynchronmotor 108: 1PH8 Asynchronmotor 10000: Motor mit DRIVE-CLiQ 10001: Motor mit DRIVE-CLiQ 2. Datensatz</p>		
Abhängigkeit:	<p>Bei Auswahl eines Motortyps der Reihe 1LA7 werden die Parameter p0335, p0626, p0627 und p0628 des thermischen Motormodells in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorgelegt.</p> <p>Bei Änderung des Motortyps wird die Codenummer in p0301 eventuell auf 0 zurückgesetzt.</p>		
Vorsicht:	<p>Wird ein Listentyp gewählt (p0300 >= 100) und eine zugehörige Motorcodenummer (p0301), so sind die Parameter, die dieser Liste angehören nicht änderbar (Schreibschutz). Der Schreibschutz wird aufgehoben, wenn der Motortyp p0300 auf den zu p0301 passenden Fremdmotor gestellt wird (z. B. p0300 = 1 für p0301 = 1xxxx). Der Schreibschutz wird automatisch aufgehoben, wenn Ergebnisse der Motordatenidentifikation in die Motorparameter übernommen werden.</p> <p>Der Motortyp eines Listentyps entspricht den oberen drei Ziffern der Codenummer oder der folgenden Zuordnung (falls der jeweilige Motortyp angeboten wird):</p> <p>Typ / Codenummernbereiche</p> <p>100 / 100xx, 110xx, 120xx, 130xx, 140xx, 150xx 104 / 104xx, 114xx, 124xx 108 / 108xx, 118xx, 128xx, 138xx, 148xx, 158xx 237 / 237xx, 247xx, 257xx</p>		
Hinweis:	<p>Motor ohne DRIVE-CLiQ: Nach dem ersten Hochlauf der Control Unit oder bei Werkseinstellung einstellen wird der Motortyp automatisch auf Asynchronmotor (p0300 = 1) vorgelegt.</p> <p>Mit p0300 = 10000 werden die Motorparameter bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ automatisch geladen, mit p0300 = 10001 die Motorparameter eines zweiten Datensatzes (falls vorhanden).</p> <p>Wird kein Motortyp ausgewählt (p0300 = 0), kann die Antriebsinbetriebnahme nicht verlassen werden.</p> <p>Ein Motortyp mit einem Wert über p0300 >= 100 beschreibt Motoren, für die eine Motorparameterliste vorhanden ist.</p>		

Motortypen mit einem Wert unter p0300 < 100 entsprechen der Auswahl eines Fremdmotors. Bei entsprechender Auswahl werden somit die Motorparameter mit den Einstellungen für einen Fremdmotor vorbelegt.

Dies gilt auch für die Parameter bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ. In diesem Fall ist p0300 nur auf den Wert p0300 = 10000, bzw. 10001 (Einlesen der Motorparameter) oder auf den zugehörigen Fremdmotortyp (erste Ziffer der Motorcodenummer) einstellbar, um den Schreibschutz aufheben zu können.

p0301[0...n] Motorcodenummer Auswahl / Motorcodenr Ausw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Der Parameter dient zur Auswahl eines Motors aus einer Motorparameterliste. Bei Änderung der Codenummer (außer auf den Wert 0) werden alle Motorparameter aus den intern vorliegenden Parameterlisten vorbelegt.		
Abhängigkeit:	Es sind nur Codenummern von Motoren einstellbar, die dem in p0300 gewählten Motortyp entsprechen. Bei Motoren des Typs 1PH2, 1PH4, 1PH7, 1PM4, 1PM6, 1FT6 sind auch Codenummern möglich, deren vierte Dezimalstelle um den Wert 1 oder 2 größer sind als der passende Motortyp in p0300. Bei 1FE1-Motoren kann die dritte Dezimalstelle um den Wert 1 höher liegen. Siehe auch: p0300		
Hinweis:	Die Motorcodenummer kann nur verändert werden, wenn zuvor der passende Listenmotor in p0300 ausgewählt wurde. Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ kann p0301 nicht geändert werden. p0301 wird in diesem Fall automatisch auf die Codenummer der eingelesenen Motorparameter (r0302) geschrieben, wenn p0300 = 10000 gesetzt wird. Bei Auswahl eines Listenmotors (p0300 >= 100) kann die Antriebsinbetriebnahme nur verlassen werden, wenn eine Codenummer ausgewählt wird. Eine Änderung der Motorcodenummer (p0301) bei Direktantrieben führt nicht zur automatischen Ermittlung des Kommutierungswinkeloffsets (p0431).		

p0301[0...n] Motorcodenummer Auswahl / Motorcodenr Ausw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Der Parameter dient zur Auswahl eines Motors aus einer Motorparameterliste. Bei Änderung der Codenummer (außer auf den Wert 0) werden alle Motorparameter aus den intern vorliegenden Parameterlisten vorbelegt.		
Abhängigkeit:	Es sind nur Codenummern von Motoren einstellbar, die dem in p0300 gewählten Motortyp entsprechen. Siehe auch: p0300		
Hinweis:	Die Motorcodenummer kann nur verändert werden, wenn zuvor der passende Listenmotor in p0300 ausgewählt wurde. Bei Auswahl eines Listenmotors (p0300 >= 100) kann die Antriebsinbetriebnahme nur verlassen werden, wenn eine Codenummer ausgewählt wird.		

r0302[0...n] Motorcodenummer Motor mit DRIVE-CLiQ / Motorcode Mot m DQ			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Motorcodenummer aus den gespeicherten Motordaten von einem Motor mit DRIVE-CLiQ.		

Hinweis: Die Antriebsinbetriebnahme kann nur verlassen werden, wenn die eingelesene Codenummer (r0302) mit der gespeicherten Codenummer (p0301) übereinstimmt. Bei unterschiedlichen Nummern ist der Motordatensatz mittels p0300 = 10000 neu zu laden.

Die Motordaten werden immer vom ersten Geber erwartet, der den Antriebsdatensätzen zugeordnet ist (siehe p0187 = Geber 1-Datensatznummer).

Der Wert wird nicht zyklisch aktualisiert, sondern nur bei bestimmten Ereignissen (z. B. DRIVE-CLiQ-Teilnehmer aktualisieren).

r0302 = 0: Kein Motor mit DRIVE-CLiQ gefunden

r0303[0...n] Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort / Motor m DQ ZSW

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts der automatischen Motorparameter-Erfassung bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ. Die Motorparameter-Erfassung wird bei folgenden Ereignissen durchgeführt, wenn das SMI mit dem Motor Module verbunden und der Geber aktiviert ist (p0145):

- Warmstart.
- Projekt-Download.
- POWER ON (Aus-/Einschalten).
- Bei p0300 = 10000, 10001.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motordatensatz angewählt	MDS1	MDS0	-
	01	Motoranschlussart	Dreieck	Stern	-
	02	Wicklungen umschaltbar	Ja	Nein	-
	03	Wicklungen umschaltbar Anzahl	2	0	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0300

Hinweis: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p0304[0...n] Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300, 6724

Min	Max	Werkseinstellung
0 [Veff]	20000 [Veff]	0 [Veff]

Beschreibung: Einstellung der Motor-Bemessungsspannung (Typenschild).

Abhängigkeit: Siehe auch: p0349

Vorsicht: Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.

Hinweis: Bei Eingabe des Parameterwertes ist die Anschlussart des Motors (Stern/Dreieck) zu beachten. Nach dem Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung einstellen wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.

p0305[0...n] Motor-Bemessungsstrom / Mot I_Bemes


Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Beschreibung: Einstellung des Motor-Bemessungsstroms (Typenschild).

Abhängigkeit: Siehe auch: p0349

- Vorsicht:** Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.
- Achtung:** Wird p0305 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, wird der Maximalstrom p0640 passend vorbelegt.
- Hinweis:** Bei Eingabe des Parameterwertes ist die Anschlussart des Motors (Stern/Dreieck) zu beachten. Nach dem Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung einstellen wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.

p0306[0...n]		Motor-Anzahl parallelgeschaltet / Mot Anzahl	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	50	1
Beschreibung:	<p>Einstellung der Anzahl der mit einem Motordatensatz parallel betriebenen Motoren.</p> <p>In Abhängigkeit von der eingegebenen Motor-Anzahl wird intern ein Ersatzmotor berechnet.</p> <p>Bei parallelgeschalteten Motoren gibt es zu beachten:</p> <p>Folgende Typenschilddaten sind nur für einen Motor einzugeben:</p> <ul style="list-style-type: none">- Widerstände und Induktivitäten: p0350 ... p0361- Ströme: p0305, p0320, p0323, p0325, p0329- Leistungen: p0307- Massen/Trägheiten: p0341, p0344 <p>Alle anderen Parameter berücksichtigen den Ersatzmotor (z. B. r0331, r0333).</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0331, r0370, r0373, r0374, r0376, r0377, r0382		
Vorsicht:	Die für die Parallelschaltung verwendeten Motoren müssen vom gleichen Typ und von gleicher Größe sein (gleiche Bestellnummer (MLFB)).		
	Die Montagevorschriften für die Parallelschaltung von Motoren müssen eingehalten werden!		
	Die Anzahl der eingestellten Motoren muss der Anzahl der tatsächlich angeschlossenen parallelgeschalteten Motoren entsprechen.		
	Nach der Änderung von p0306 müssen die Regelungsparameter unbedingt angepasst werden (z. B. durch automatisches Berechnen mit p0340 = 1, p3900 > 0).		
	Bei parallelgeschalteten Synchronmotoren mit p1300 >= 20 gilt:		
	- Die einzelnen Motoren müssen mechanisch miteinander gekoppelt sein und die EMK muss aufeinander ausgerichtet sein.		
	Bei parallelgeschalteten und nicht mechanisch gekoppelten Asynchronmotoren gilt:		
	- Ein einzelner Motor darf nicht über den Kippunkt belastet werden.		
Achtung:	Wird p0306 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, wird der Maximalstrom p0640 passend vorbelegt.		
Hinweis:	Bei mehr als 10 gleicher parallelgeschalteter Motoren ist nur noch Betrieb mit U/f-Kennlinie sinnvoll.		

p0307[0...n]		Motor-Bemessungsleistung / Mot P_Bemes	
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 14_6	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]
Beschreibung:	Einstellung der Motor-Bemessungsleistung (Typenschild).		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kW NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit hp NEMA-Antriebe (p0100 = 2): Einheit kW Siehe auch: p0100		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		

Hinweis: Nach dem Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung einstellen wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.

p0308[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos_phi_Bemes		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.000	Max 1.000	Werkseinstellung 0.000
Beschreibung:	Einstellung des Motor-Bemessungsleistungsfaktors (cos phi, Typenschild). Bei einem Parameterwert von 0.000 wird der Leistungsfaktor intern berechnet und in r0332 angezeigt.		
Abhängigkeit:	Der Parameter ist nur bei p0100 = 0, 2 vorhanden. Siehe auch: p0100, p0309, r0332		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet. Nach dem Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung einstellen wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.		

p0309[0...n]	Motor-Bemessungswirkungsgrad / Mot eta_Bemes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min 0.0 [%]	Max 99.9 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Motor-Bemessungswirkungsgrades (Typenschild). Bei einem Parameterwert von 0.0 wird der Leistungsfaktor intern berechnet und in r0332 angezeigt.		
Abhängigkeit:	Der Parameter ist nur bei NEMA-Motoren (p0100 = 1) vorhanden. Siehe auch: p0100, p0308, r0332		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren wird der Parameter nicht verwendet.		

p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz / Mot f_Bemes		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Motor-Bemessungsfrequenz (Typenschild).		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Polpaare (r0313) wird bei Änderung des Parameters automatisch neu berechnet (zusammen mit p0311), falls p0314 = 0 ist. Wird p0310 innerhalb der Schnell-Inbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnell-Inbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Siehe auch: p0311, r0313, p0314		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0310 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnellinbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren wird der Parameter nicht benötigt und deshalb mit Null vorbelegt. Bei p0310 = 0 kann die Polpaarzahl nicht berechnet werden und muss in p0314 eingegeben werden.		

p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz / Mot f_Bemes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 650.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Motor-Bemessungsfrequenz (Typenschild).		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Polpaare (r0313) wird bei Änderung des Parameters automatisch neu berechnet (zusammen mit p0311), falls p0314 = 0 ist. Die Bemessungsfrequenz wird auf Werte zwischen 1.00 Hz und 650.00 Hz eingeschränkt. Siehe auch: p0311, r0313, p0314		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0310 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnellinbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		
Hinweis:	Nach Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.		
p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl / Mot n_Bemes		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Motor-Bemessungsdrehzahl (Typenschild). Bei p0311 = 0 wird der Motor-Bemessungsschlupf von Asynchronmotoren intern berechnet und in r0330 angezeigt. Die korrekte Eingabe der Motor-Bemessungsdrehzahl ist vor allem für die Vektorregelung und die Schlupfkompensation bei U/f-Steuerung notwendig.		
Abhängigkeit:	Beim Ändern von p0311 und bei p0314 = 0 wird die Polpaarzahl (r0313) automatisch neu berechnet. Siehe auch: p0310, r0313, p0314		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0311 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnellinbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		
Hinweis:	Nach Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.		
p0312[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_4	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung des Motor-Bemessungsdrehmoments (Typenschild).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		

p0312[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung des Motor-Bemessungsdrehmoments (Typenschild).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet) / Mot Polpaarz akt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der Motor-Polpaare. Der Wert wird für interne Berechnungen verwendet. r0313 = 1: 2-poliger Motor r0313 = 2: 4-poliger Motor, usw.		
Abhängigkeit:	Bei p0314 > 0 wird der eingegebene Wert in r0313 angezeigt. Bei p0314 = 0 wird die Polpaarzahl (r0313) automatisch aus Bemessungsfrequenz (p0310) und Bemessungsdrehzahl (p0311) berechnet. Siehe auch: p0310, p0311, p0314		
Hinweis:	Die Polpaarzahl wird bei der automatischen Berechnung auf den Wert 2 gesetzt, wenn Bemessungsdrehzahl oder Bemessungsfrequenz Null sind.		
r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet) / Mot Polpaarz akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der Motor-Polpaare. Der Wert wird für interne Berechnungen verwendet. r0313 = 1: 2-poliger Motor r0313 = 2: 4-poliger Motor, usw.		
Abhängigkeit:	Bei p0314 > 0 wird der eingegebene Wert in r0313 angezeigt. Bei p0314 = 0 wird die Polpaarzahl (r0313) automatisch aus Bemessungsleistung (p0307), Bemessungsfrequenz (p0310) und Bemessungsdrehzahl (p0311) berechnet. Siehe auch: p0307, p0310, p0311, p0314		
Hinweis:	Die Polpaarzahl wird bei der automatischen Berechnung auf den Wert 2 gesetzt, wenn Bemessungsdrehzahl oder Bemessungsfrequenz Null sind.		

p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl / Mot Polpaarzahl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 4000	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Motor-Polpaarzahl. p0314 = 1: 2-poliger Motor p0314 = 2: 4-poliger Motor, usw.		
Abhängigkeit:	Bei p0314 = 0 wird die Polpaarzahl aus Bemessungsfrequenz (p0310) und Bemessungsdrehzahl (p0311) automatisch berechnet und in r0313 angezeigt.		
Achtung:	Wird p0314 innerhalb der Schnelllinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnelllinbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall. Bei Asynchronmotoren ist die Eingabe des Wertes nur notwendig, wenn Bemessungsdaten eines Generators eingegeben werden und sich dadurch ein negativer Bemessungsschlupf ergibt. In diesem Fall wird die Polpaarzahl in r0313 um 1 zu niedrig errechnet und muss manuell korrigiert werden.		
p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl / Mot Polpaarzahl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Motor-Polpaarzahl. p0314 = 1: 2-poliger Motor p0314 = 2: 4-poliger Motor, usw.		
Abhängigkeit:	Bei p0314 = 0 wird die Polpaarzahl aus Bemessungsfrequenz (p0310) und Bemessungsdrehzahl (p0311) automatisch berechnet und in r0313 angezeigt.		
Achtung:	Wird p0314 innerhalb der Schnelllinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnelllinbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Bei Asynchronmotoren ist die Eingabe des Wertes nur notwendig, wenn Bemessungsdaten eines Generators eingegeben werden und sich dadurch ein negativer Bemessungsschlupf ergibt. In diesem Fall wird die Polpaarzahl in r0313 um 1 zu niedrig errechnet und muss manuell korrigiert werden.		
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante / Mot kT		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 28_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 400.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
Beschreibung:	Einstellung der Drehmomentkonstante des Synchronmotors. p0316 = 0: Die Drehmomentkonstante wird aus Motordaten berechnet. p0316 > 0: Der eingestellte Wert wird als Drehmomentkonstante verwendet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0334, r1937		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet.		

p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante / Mot kT		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 28_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 400.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
Beschreibung:	Einstellung der Drehmomentkonstante des Synchronmotors. p0316 = 0: Die Drehmomentkonstante wird aus Motordaten berechnet. p0316 > 0: Der eingestellte Wert wird als Drehmomentkonstante verwendet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0334		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom / Mot I_Still		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8017
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stillstandsstromes bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird für die I2t-Überwachung des Motors (siehe p0611) verwendet. Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom / Mot I_Still		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8017
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stillstandsstromes bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
p0319[0...n]	Motor-Stillstandsrehmoment / Mot M_Still		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_4	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung des Stillstandsrehmomentes bei rotatorischen Synchronmotoren (p0300 = 2xx).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet. Dieser Parameterwert wird regelungstechnisch nicht ausgewertet.		

p0320[0...n] Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom / Mot I_mag_Bemes			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
Beschreibung:	Asynchronmotoren: Einstellung des Motor-Bemessungsmagnetisierungsstroms. Bei p0320 = 0.000 wird der Magnetisierungsstrom intern berechnet und in r0331 angezeigt. Synchronmotoren: Einstellung des Motor-Bemessungskurzschlussstroms.		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Magnetisierungsstrom p0320 bei Asynchronmotoren (nicht bei Listensmotoren) wird zurückgesetzt, wenn die Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 verlassen wird. VECTOR: Wird der Magnetisierungsstrom p0320 bei Asynchronmotoren außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 > 0) verändert, so wird die Hauptinduktivität p0360 derart geändert, dass die EMK r0337 konstant bleibt.		

p0320[0...n] Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom / Mot I_mag_Bemes			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
Beschreibung:	Asynchronmotoren: Einstellung des Motor-Bemessungsmagnetisierungsstroms. Bei p0320 = 0.000 wird der Magnetisierungsstrom intern berechnet und in r0331 angezeigt. Synchronmotoren: Einstellung des Motor-Bemessungskurzschlussstroms.		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Magnetisierungsstrom p0320 bei Asynchronmotoren wird zurückgesetzt, wenn die Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 verlassen wird. Wird der Magnetisierungsstrom p0320 bei Asynchronmotoren außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 > 0) verändert, so wird die Hauptinduktivität p0360 derart geändert, dass die EMK r0337 konstant bleibt.		

p0322[0...n] Motor-Maximaldrehzahl / Mot n_max			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Motordrehzahl.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0322 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnellinbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		

p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl / Mot n_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Motordrehzahl.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0322 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnellinbetriebnahme gehört, passend vorgelegt.		
p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom / Mot I_max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des maximal erlaubten Motorstroms (z. B. Entmagnetisierungsstrom bei Synchronmotor).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0323 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, wird der Maximalstrom p0640 passend vorgelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren hat der Parameter keine Auswirkung. Bei Synchronmotoren muss immer ein Wert für den maximalen Motorstrom eingegeben werden. p0323 ist ein Motordatum. Die vom Anwender wählbare Stromgrenze wird in p0640 eingegeben.		
p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom / Mot I_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des maximal erlaubten Motorstroms (z. B. Entmagnetisierungsstrom bei Synchronmotor).		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0323 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, wird der Maximalstrom p0640 passend vorgelegt.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren hat der Parameter keine Auswirkung. Bei Synchronmotoren hat der Parameter keine Auswirkung, wenn ein Wert von 0.0 eingegeben wird. Die vom Anwender wählbare Stromgrenze wird in p0640 eingegeben.		

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl / Wicklung n_max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Maximaldrehzahl für die Wicklung. Für die Berechnung der Maximaldrehzahl (p1082) gilt: - Bei p0324 = 0 oder p0532 = 0 wird p0322 verwendet. - Bei p0324 > 0 und p0532 > 0 wird der Minimalwert aus beiden Parametern verwendet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0322, p0532, p1082		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0324 innerhalb der Schnell-Inbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnell-Inbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		
p0325[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase / Mot PolID I 1. Ph		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [Aeff]	Max 10000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stroms für die 1. Phase des zweistufigen Verfahrens zur Pollageidentifikation. Der Strom der 2. Phase wird in p0329 eingestellt. Das zweistufige Verfahren wird mit p1980 = 4 ausgewählt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992 Siehe auch: F07995		
Achtung:	Beim Ändern des Motorcodes (p0301) wird p0325 eventuell nicht vorbelegt. Die Vorbelegung von p0325 kann über p0340 = 3 vorgenommen werden.		
Hinweis:	Der Wert wird automatisch bei folgenden Ereignissen vorbelegt: - Bei p0325 = 0 und automatischer Berechnung der Regelungsparameter (p0340 = 1, 2, 3). - Bei der Schnellinbetriebnahme (p3900 = 1, 2, 3).		
p0325[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase / Mot PolID I 1. Ph		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [Aeff]	Max 10000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stroms für die 1. Phase des zweistufigen Verfahrens zur Pollageidentifikation. Der Strom der 2. Phase wird in p0329 eingestellt. Das zweistufige Verfahren wird mit p1980 = 4 ausgewählt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0329, p1980, r1984, r1985, r1987 Siehe auch: F07969		
Achtung:	Beim Ändern des Motorcodes (p0301) wird p0325 eventuell nicht vorbelegt. Die Vorbelegung von p0325 kann über p0340 = 3 vorgenommen werden.		

- Hinweis:** Der Wert wird automatisch bei folgenden Ereignissen vorbelegt:
- Bei p0325 = 0 und automatischer Berechnung der Regelungsparameter (p0340 = 1, 2, 3).
 - Bei der Schnellinbetriebnahme (p3900 = 1, 2, 3).

p0326[0...n]	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor / Mot M_kipp_korr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 5 [%]	Max 300 [%]	Werkseinstellung 60 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Korrekturfaktors für das Kippmoment bei einer Zwischenkreisspannung von 600 V.		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensmotor eingestellt ist (p0300). Der Bezugswert für diesen Parameter ist umgekehrt proportional zur Streuinduktivität des Motors (p0353, p0354, p0356). Ab Firmware-Version 2.6 SP2 gilt: Werden bei einer Motordatenidentifikation die Streuinduktivitäten geändert, so wird der Wert in p0326 automatisch angepasst um das Kippmoment gleich zu halten.		
p0326[0...n]	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor / Mot M_kipp_korr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 5 [%]	Max 300 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Korrekturfaktors für das Kippmoment bei einer Zwischenkreisspannung von 600 V.		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensmotor eingestellt ist (p0300).		
p0327[0...n]	Motor-Lastwinkel optimal / Mot phi_Last opt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 90.0 [°]
Beschreibung:	Einstellung des optimalen Lastwinkels bei Synchronmotoren mit Reluktanzmoment (z. B. 1FE-Motoren). SERVO: Der Lastwinkel wird bei 1.5-fachem Motor-Bemessungsstrom gemessen. VECTOR: Der Lastwinkel wird bei Motor-Bemessungsstrom gemessen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1947		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren hat dieser Parameter keine Bedeutung. Bei Synchronmotoren ohne Reluktanzmoment muss ein Winkel von 90 Grad eingestellt werden. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensmotor eingestellt ist (p0300).		

p0327[0...n]	Motor-Lastwinkel optimal / Mot phi_Last opt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 90.0 [°]
Beschreibung:	Einstellung des optimalen Lastwinkels bei Synchronmotoren mit Reluktanzmoment. Der Lastwinkel wird bei Motor-Bemessungsstrom gemessen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1947		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren hat dieser Parameter keine Bedeutung. Bei Synchronmotoren ohne Reluktanzmoment muss ein Winkel von 90 Grad eingestellt werden. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0328[0...n]	Motor-Reluktanzmomentkonstante / Mot kT_Reluktanz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
Beschreibung:	Einstellung der Reluktanzmomentkonstante bei Synchronmotoren mit Reluktanzmoment (z. B. 1FE ...-Motoren). Bei Asynchronmotoren hat dieser Parameter keine Bedeutung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1939		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren ohne Reluktanzmoment muss der Wert 0 eingestellt werden.		
p0329[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom / Mot PolID Strom		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stroms für die Pollageidentifikation (p1980 = 1). Bei einem zweistufigen Verfahren (p1980 = 4) wird hier der Strom für die 2. Phase eingestellt. Der Strom für die 1. Phase wird in p0325 eingestellt.		
Abhängigkeit:	Für Vektorantriebe gilt: Wenn kein Maximalstrom (p0323) parametrierung wurde, wird p0329 auf Motor-Bemessungsstrom begrenzt. Siehe auch: p0325, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992 Siehe auch: F07995		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		

p0329[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom / Mot PolID Strom		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stroms für die Pollageidentifikation (p1980 = 1). Bei einem zweistufigen Verfahren (p1980 = 4) wird hier der Strom für die 2. Phase eingestellt. Der Strom für die 1. Phase wird in p0325 eingestellt.		
Abhängigkeit:	Wenn kein Maximalstrom (p0323) parametrisiert wurde, wird p0329 auf Motor-Bemessungsstrom begrenzt. Siehe auch: p0325, p1980, r1984, r1985, r1987 Siehe auch: F07969		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
r0330[0...n]	Motor-Bemessungsschlupf / Mot Schlupf_Bemes		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
Beschreibung:	Anzeige des Motor-Bemessungsschlupfs.		
Abhängigkeit:	Der Bemessungsschlupf wird aus Bemessungsfrequenz, Bemessungsdrehzahl und Polpaarzahl berechnet. Siehe auch: p0310, p0311, r0313		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0331[0...n]	Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell / Mot I_mag_nenn akt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722, 6722, 6724
CU250S_S_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Asynchronmotor: Anzeige des Bemessungsmagnetisierungsstroms aus p0320. Bei p0320 = 0 wird der intern berechnete Magnetisierungsstrom angezeigt. Synchronmotor: Anzeige des Bemessungskurzschlussstroms aus p0320.		
Abhängigkeit:	Wird p0320 nicht eingegeben, so wird der Parameter aus den Typenschildparametern berechnet.		
Hinweis:	Bei Mehrmotorenbetrieb wird r0331 gegenüber p0320 um den Faktor p0306 vergrößert.		

r0331[0...n]	Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell / Mot I_mag_nenn akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722, 6722, 6724
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Asynchronmotor: Anzeige des Bemessungsmagnetisierungsstroms aus p0320. Bei p0320 = 0 wird der intern berechnete Magnetisierungsstrom angezeigt. Synchronmotor: Anzeige des Bemessungskurzschlussstroms aus p0320.		
Abhängigkeit:	Wird p0320 nicht eingegeben, so wird der Parameter aus den Typenschildparametern berechnet.		
r0332[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos_phi_Bemes		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Bemessungsleistungsfaktors bei Asynchronmotoren. Für IEC-Motoren gilt (p0100 = 0): Bei p0308 = 0 wird der intern berechnete Leistungsfaktor angezeigt. Bei p0308 > 0 wird dieser Wert angezeigt. Für NEMA-Motoren gilt (p0100 = 1): Bei p0309 = 0 wird der intern berechnete Leistungsfaktor angezeigt. Bei p0309 > 0 wird dieser Wert in den Leistungsfaktor umgerechnet und angezeigt.		
Abhängigkeit:	Wird p0308 nicht eingegeben, so wird der Parameter aus den Typenschildparametern berechnet.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0333[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_4	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des Motor-Bemessungsdrehmoments.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit Nm NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lbf ft		
Hinweis:	Bei Asynchron- und Reluktanzmotoren wird r0333 aus p0307 und p0311 berechnet. Bei Synchronmotoren wird r0333 aus p0305, p0316, p0327 und p0328 berechnet. Das Ergebnis kann von der Eingabe in p0312 abweichen. Wenn p0316 = 0 ist, wird r0333 = p0312 angezeigt. Bei Mehrmotorenbetrieb wird r0333 gegenüber dem Bemessungsdrehmoment eines einzelnen Motors um den Faktor p0306 vergrößert.		

r0333[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_4	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des Motor-Bemessungsdrehmoments.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit Nm NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lbf ft		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren wird r0333 aus p0307 und p0311 berechnet. Bei Synchronmotoren wird r0333 aus p0305, p0316, p0327 und p0328 berechnet.		
r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell / Mot kT akt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 28_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]
Beschreibung:	Anzeige der verwendeten Drehmomentkonstante des Synchronmotors.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit Nm / A NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lbf ft / A Siehe auch: p0316		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet. Bei Synchronmotoren wird der Parameter r0334 = p0316 angezeigt. Bei p0316 = 0 wird r0334 aus p0305 und p0312 berechnet.		
r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell / Mot kT akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 28_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]
Beschreibung:	Anzeige der verwendeten Drehmomentkonstante des Synchronmotors.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit Nm / A NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lbf ft / A		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter nicht verwendet. Bei Synchronmotoren wird der Parameter r0334 aus p0305, p0307 und p0311 berechnet.		
p0335[0...n]	Motor-Kühlart / Mot Kühlart		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 128	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des verwendeten Motorkühlsystems.		
Wert:	0: Selbstkühlung 1: Fremdkühlung 2: Flüssigkeitskühlung		

- 4: Selbstkühlung und interner Lüfter
 5: Fremdkühlung und interner Lüfter
 6: Flüssigkeitskühlung und interner Lüfter
 128: Kein Lüfter

- Abhängigkeit:** Bei Motoren der Reihen 1LA5 und 1LA7 (p0300) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt.
- Achtung:** Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.
- Hinweis:** Der Parameter hat Einfluss auf das thermische 3-Massen-Modell des Motors.
 Motoren der Reihe 1LA1 und 1LA8 zeichnen sich durch einen internen Rotorlüfter aus. Diese "interne Lüftung" liegt innerhalb des Motorgehäuses und ist nicht sichtbar. Ein direkter Luftaustausch zur Motorumgebung findet nicht statt.
 Bei Motoren der Reihe 1PQ8 ist p0335 = 5 zu setzen, da diese Motoren fremdbelüftet sind.
 Die Einstellung p0335 = 128 gilt für Motoren der Reihe 1LA7 mit Baugröße 56 (werden ohne Lüfter betrieben).

p0335[0...n] Motor-Kühlart / Mot Kühlart

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	128	0

Beschreibung: Einstellung des verwendeten Motorkühlsystems.

- Wert:**
- 0: Selbstkühlung
 1: Fremdkühlung
 2: Flüssigkeitskühlung
 128: Kein Lüfter

- Abhängigkeit:** Bei Motoren der Reihe 1LA7 (p0300) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt.
- Achtung:** Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.
- Hinweis:** Der Parameter hat Einfluss auf das thermische 3-Massen-Modell des Motors.
 Motoren der Reihe 1LA7 mit Baugröße 56 werden ohne Lüfter betrieben.

r0336[0...n] Motor-Bemessungsfrequenz aktuell / Mot f_Bemes akt

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Beschreibung: Anzeige der Bemessungsfrequenz des Motors.

Bei p0310 > 0 wird dieser Wert angezeigt.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0311, p0314

- Hinweis:** Bei p0310 = 0 oder bei Synchronmotoren wird die Motor-Bemessungsfrequenz r0336 aus Bemessungsdrehzahl und Polpaarzahl berechnet.
 Bei p0310 > 0 wird dieser Wert angezeigt (nicht bei Synchronmotoren).

r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK / Mot EMK_Bemes		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der Bemessungs-EMK des Motors.		
Hinweis:	EMK: Elektromotorische Kraft		
r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK / Mot EMK_Bemes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der Bemessungs-EMK des Motors.		
Hinweis:	EMK: Elektromotorische Kraft		
p0338[0...n]	Motor-Grenzstrom / Mot I_grenz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Motor-Grenzstroms bei Synchronmotoren (für Zwischenkreisspannung 600 V). Mit diesem Strom wird bei Bemessungsdrehzahl das maximale Drehmoment erzielt (Spannungsgrenzkennlinie).		
Abhängigkeit:	Wird p0338 innerhalb der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, wird der Maximalstrom p0640 passend vorgelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
r0339[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der Motor-Bemessungsspannung.		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird der Parameter auf p0304 gesetzt. Bei Synchronmotoren wird der Parameter r0339 = p0304 angezeigt. Wenn p0304 = 0 ist, wird r0339 aus p0305 und p0316 berechnet.		

p0340[0...n]			
Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter / Auto Par berechne			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum automatischen Berechnen von Motorparametern sowie von U/f-Steuerungs- und Regelungsparametern aus Typenschilddaten.		
Wert:	0: Keine Berechnung 1: Vollständige Berechnung 2: Berechnung Ersatzschaltbildparameter 3: Berechnung Regelungsparameter 4: Berechnung Reglerparameter 5: Berechnung technologischer Begrenzungen und Schwellwerte		
Achtung:	<p>Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.</p> <p>Mit p0340 werden folgende Parameter beeinflusst:</p> <p>Die mit (*) gekennzeichneten Parameter werden beim Listenmotor (p0300 > 100) nicht überschrieben.</p> <p>p0340 = 1: --> Alle bei p0340 = 2, 3, 4, 5 beeinflussten Parameter --> p0341 (*) --> p0342, p0344, p0600, p0640, p1082, p2000, p2001, p2002, p2003, p2005, p2007</p> <p>p0340 = 2: --> p0350 (*), p0354 (*), p0356 (*), p0358 (*), p0360 (*) --> p0625 (passend zu p0350), p0626 ... p0628</p> <p>p0340 = 3: --> Alle bei p0340 = 4, 5 beeinflussten Parameter --> p0325 (wird nur bei p0325 = 0 berechnet) --> p0348 (*) (wird nur bei p0348 = 0 berechnet) --> p0441, p0442, p0443, p0444, p0445 (nur bei Motoren 1FT6, 1FK6, 1FK7) --> p0492, p1082, p1980, p1319, p1326, p1327, p1612, p1752, p1755</p> <p>p0340 = 4: --> p1441, p1460, p1462, p1463, p1464, p1465, p1470, p1472, p1590, p1592, p1596, p1656, p1657, p1658, p1659, p1715, p1717 --> p1461 (für p0348 > p0322 wird p1461 = 100 % gesetzt) --> p1463 (für p0348 > p0322 wird p1463 = 400 % gesetzt)</p> <p>p0340 = 5: --> p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p2140 ... p2142, p2148, p2150, p2155, p2161 ... p2164, p2175, p2177, p2194, p3820 ... p3829</p>		
Hinweis:	<p>Die Berechnung wird nicht ausgeführt, wenn das Leistungsteil deaktiviert ist.</p> <p>p0340 = 1 beinhaltet die Berechnungen von p0340 = 2, 3, 4, 5 ohne Überschreiben der Motorparameter aus Siemens-Motorlisten (p0301 > 0).</p> <p>p0340 = 2 berechnet die Motorparameter (p0350 ... p0360), aber nur wenn kein Siemens-Listenmotor vorliegt (p0301 = 0).</p> <p>p0340 = 3 beinhaltet die Berechnungen von p0340 = 4, 5.</p> <p>p0340 = 4 berechnet lediglich die Reglerparameter.</p> <p>p0340 = 5 berechnet lediglich die Reglerbegrenzungen.</p> <p>Bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme über p3900 > 0 wird automatisch p0340 = 1 aufgerufen.</p> <p>Am Ende der Berechnungen wird automatisch p0340 = 0 gesetzt.</p>		

p0340[0...n] Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter / Auto Par berechn			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum automatischen Berechnen von Motorparametern sowie von U/f-Steuerungs- und Regelungsparametern aus Typenschilddaten.		
Wert:	0: Keine Berechnung 1: Vollständige Berechnung 2: Berechnung Ersatzschaltbildparameter 3: Berechnung Regelungsparameter 4: Berechnung Reglerparameter 5: Berechnung technologischer Begrenzungen und Schwellwerte		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Mit p0340 werden folgende Parameter beeinflusst: p0340 = 1: --> Alle bei p0340 = 2, 3, 4, 5 beeinflussten Parameter --> p0341, p0342, p0344, p0612, p0640, p1082, p1231, p1232, p1333, p1349, p1611, p1654, p1726, p1825, p1828 ... p1832, p1909, p1959, p2000, p2001, p2002, p2003, p3927, p3928 p0340 = 2: --> p0350, p0354 ... p0360 --> p0625 (passend zu p0350), p0626 ... p0628 p0340 = 3: --> Alle bei p0340 = 4, 5 beeinflussten Parameter --> p0346, p0347, p0622, p1320 ... p1327, p1582, p1584, p1616, p1755, p1756, p2178 p0340 = 4: --> p1290, p1292, p1293, p1338, p1339, p1340, p1341, p1345, p1346, p1461, p1463, p1464, p1465, p1470, p1472, p1703, p1715, p1717, p1740, p1756, p1764, p1767, p1780, p1781, p1783, p1785, p1786, p1795 p0340 = 5: --> p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p1574, p1802, p1803, p2140, p2142, p2148, p2150, p2157, p2159, p2161, p2162, p2163, p2164, p2170, p2175, p2177, p2179, p2194		
Hinweis:	p0340 = 1 beinhaltet die Berechnungen von p0340 = 2, 3, 4, 5. p0340 = 2 berechnet die Motorparameter (p0350 ... p0360). p0340 = 3 beinhaltet die Berechnungen von p0340 = 4, 5. p0340 = 4 berechnet lediglich die Reglerparameter. p0340 = 5 berechnet lediglich die Reglerbegrenzungen. Bei Verlassen der Schnellenbetriebsnahme über p3900 > 0 wird automatisch p0340 = 1 aufgerufen. Am Ende der Berechnungen wird automatisch p0340 = 0 gesetzt.		

p0341[0...n] Motor-Trägheitsmoment / Mot M_ Trägheit			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.000000 [kgm²]	Max 100000.000000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm²]
Beschreibung:	Einstellung des Motorträgheitsmoments (ohne Last).		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kg m^2 NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lb ft^2		

Der Parameterwert geht zusammen mit p0342 in die Bemessungsanlaufzeit des Motors ein.

Siehe auch: p0342, r0345


Vorsicht: Bei Auswahl eines Listentors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.

Hinweis: p0341 * p0342 + p1498 beeinflussen die Drehzahl-/Drehmomentvorsteuerung im geberlosen Betrieb.

p0341[0...n]		Motor-Trägheitsmoment / Mot M_ Trägheit	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: 1700, 5042, 5210, 6030, 6031
CU250S_V_PN			
	Min 0.000000 [kgm ²]	Max 100000.000000 [kgm ²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm ²]
Beschreibung:	Einstellung des Motorträgheitsmoments (ohne Last).		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kg m ² NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lb ft ² Der Parameterwert geht zusammen mit p0342 in die Bemessungsanlaufzeit des Motors ein. Siehe auch: p0342, r0345		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listentors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Das Produkt p0341 * p0342 wird bei der automatischen Berechnung des Drehzahlreglers berücksichtigt (p0340 = 4).		

p0342[0...n]		Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor / Mot Trägheitsverh	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 1.000	Max 10000.000	Werkseinstellung 1.000
Beschreibung:	Einstellung des Verhältnisses zwischen dem Gesamtträgheitsmoment/-masse (Last + Motor) und dem alleinigen Motorträgheitsmoment/-masse (ohne Last).		
Abhängigkeit:	Damit wird zusammen mit p0341 die Bemessungsanlaufzeit des Motors bei Vektorantrieb berechnet. Siehe auch: p0341, r0345, p1498		
Hinweis:	p0341 * p0342 + p1498 beeinflussen die Drehzahl-/Drehmomentvorsteuerung im geberlosen Betrieb.		

p0342[0...n]		Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor / Mot Trägheitsverh	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 5042, 5210, 6030, 6031
CU250S_V_PN			
	Min 1.000	Max 10000.000	Werkseinstellung 1.000
Beschreibung:	Einstellung des Verhältnisses zwischen dem Gesamtträgheitsmoment/-masse (Last + Motor) und dem alleinigen Motorträgheitsmoment/-masse (ohne Last).		
Abhängigkeit:	Damit wird zusammen mit p0341 die Bemessungsanlaufzeit des Motors bei Vektorantrieb berechnet. Siehe auch: p0341, r0345, p1498		
Hinweis:	Das Produkt p0341 * p0342 wird bei der automatischen Berechnung des Drehzahlreglers berücksichtigt (p0340 = 4).		


r0343[0...n]	Motor-Bemessungsstrom identifiziert / Mot I_Bemes ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des identifizierten Bemessungsstroms des Motors.		
p0344[0...n]	Motor-Masse (für thermisches Motormodell) / Mot-Masse th Mod		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 27_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
	Min 0.0 [kg]	Max 50000.0 [kg]	Werkseinstellung 0.0 [kg]
Beschreibung:	Einstellung der Motormasse.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kg NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lb		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter hat Einfluss auf das thermische 3-Massen-Modell des Asynchronmotors. Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0345[0...n]	Motor-Bemessungsanlaufzeit / Mot t_anl_Bemes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [s]	Max - [s]	Werkseinstellung - [s]
Beschreibung:	Anzeige der Motor-Bemessungsanlaufzeit. Diese Zeit entspricht der Zeit vom Stillstand bis zum Erreichen der Motor-Bemessungsdrehzahl und der Beschleunigung mit Motor-Bemessungsmoment (r0333).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0313, r0333, r0336, p0341, p0342		
p0346[0...n]	Motor-Auferregungszeit / Mot t_Auferregung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Auferregungszeit des Motors. Dabei handelt es sich um die Wartezeit zwischen der Impulsfreigabe und der Freigabe des Hochlaufgebers. Während dieser Zeit wird die Magnetisierung eines Asynchronmotors aufgebaut.		
Vorsicht:	Der Asynchronmotor kann bei unzureichender Magnetisierung unter Last oder bei zu starken Beschleunigungen kippen (siehe Hinweis).		
			

Hinweis: Der Parameter wird über $p0340 = 1, 3$ berechnet.
Das Ergebnis hängt bei Asynchronmotoren von der Läuferzeitkonstante ($r0384$) ab. Eine zu starke Verkürzung dieser Zeit kann zu einer unzureichenden Magnetisierung des Asynchronmotors führen. Dies ist der Fall, wenn während der Aufmagnetisierung die Stromgrenze erreicht wird. Der Parameter kann bei Asynchronmotoren nicht auf 0 s eingestellt werden (interne Begrenzung: $0.1 \cdot r0384$).
Für permanenterregte Synchronmaschinen und Vektorregelung hängt der Wert von der Statorzeitkonstante ($r0386$) ab. Hier legt er die Dauer für den Stromaufbau bei geberlosem Betrieb direkt nach der Impulsfreigabe fest.

p0347[0...n]	Motor-Entregungszeit / Mot t_Entregung		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3$	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Entmagnetisierungszeit (für Asynchronmotoren) nach Sperre der Wechselrichterimpulse. Innerhalb dieser Wartezeit können die Wechselrichterimpulse nicht eingeschaltet werden.		
Hinweis:	Der Parameter wird über $p0340 = 1, 3$ berechnet. Das Ergebnis hängt bei Asynchronmotoren von der Läuferzeitkonstante ($r0384$) ab. Eine zu starke Verkürzung dieser Zeit kann zu einer unzureichenden Entmagnetisierung des Asynchronmotors führen und bei nachfolgender Impulsfreigabe zu Überstrom führen (nur bei aktivierter Fangschaltung und drehendem Motor).		

p0348[0...n]	Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V / n_Einsatz Feldschw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Einsatzdrehzahl für die Feldschwächung bei einer Zwischenkreisspannung von 600 V.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0320, r0331		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		

p0349	Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten / Einh_sys Motor-ESB		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des aktuellen Einheitensystems für Motor-Ersatzschaltbilddaten.		
Wert:	1: Einheitensystem physikalisch 2: Einheitensystem bezogen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0304, p0305, p0310		
Hinweis:	Im Einheitensystem % ist der Bezugsparameter für Widerstände die Motornennimpedanz $Z = p0304 / (1.732 \cdot p0305)$. Induktivitäten werden mit dem Faktor $2 \cdot \pi \cdot p0310$ in einen Widerstand umgerechnet. Ist ein Bezugsparameter (p0304, p0305, p0310) Null, so ist keine Umschaltung nach "bezogen" möglich.		

p0350[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständer kalt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Einstellung des Ständerwiderstands des Motors bei Umgebungstemperatur p0625 (Strangwert).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625, r1912		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Die Motoridentifizierung ermittelt den Ständerwiderstand aus Gesamtständerwiderstand abzüglich Leitungswiderstand (p0352).		
p0350[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständer kalt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Einstellung des Ständerwiderstands des Motors bei Umgebungstemperatur p0625 (Strangwert).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625, r1912		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Die Motoridentifizierung ermittelt den Ständerwiderstand aus Gesamtständerwiderstand abzüglich Leitungswiderstand (p0352).		
p0352[0...n]	Leitungswiderstand / R_Leitung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 120.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Widerstand der Leistungsleitung zwischen Motor Module und Motor.		
Vorsicht:	Der Leitungswiderstand sollte vor der Motordatenidentifizierung eingetragen werden. Wird er nachträglich eingesetzt, ist die Differenz, mit der p0352 geändert wurde, vom Statorwiderstand p0350 abzuziehen oder die Motordatenidentifizierung zu wiederholen.		
			
Hinweis:	Der Parameter hat Einfluss auf die Temperaturadaption des Ständerwiderstands. Die Motoridentifizierung verändert nicht den Leitungswiderstand. Dieser wird vom gemessenen Gesamtständerwiderstand abgezogen, um den Ständerwiderstand (p0350, p0352) zu berechnen. Der Leitungswiderstand wird zurückgesetzt, wenn die Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 verlassen wird.		
p0352[0...n]	Leitungswiderstand / R_Leitung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 120.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Widerstand der Leistungsleitung zwischen Leistungsteil und Motor.		

Vorsicht:

Der Leitungswiderstand sollte vor der Motordatenidentifizierung eingetragen werden. Wird er nachträglich eingesetzt, ist die Differenz, mit der p0352 geändert wurde, vom Statorwiderstand p0350 abzuziehen oder die Motordatenidentifizierung zu wiederholen.

Hinweis:

Der Parameter hat Einfluss auf die Temperaturadaption des Ständerwiderstands.

Die Motoridentifizierung setzt den Leitungswiderstand auf 20 % des gemessenen Gesamtwiderstands, wenn p0352 zum Zeitpunkt der Messung auf null steht. Ist p0352 nicht null, so wird der Wert vom gemessenen Gesamtständerwiderstand abgezogen, um den Ständerwiderstand p0350 zu berechnen. p0350 ist dabei mindestens 10 % des Messwertes.

Der Leitungswiderstand wird zurückgesetzt, wenn die Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 verlassen wird.

Steht der Ständerwiderstand in einer Motorliste zur Verfügung und ist p0352 noch null, wird der Leitungswiderstand aus der Differenz von Messwert und Listenwert gebildet.

p0353[0...n]	Motor-Vorschaltinduktivität / Mot L_Vorschalt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [mH]	Max 1000000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]
Beschreibung:	Einstellung der Vorschaltinduktivität.		
Hinweis:	Bei der automatischen Berechnung mit p0340 = 1 oder 3 wird die Berechnung von p0348 durch p0353 beeinflusst, falls p0348 = 0 war. Bei der automatischen Berechnung mit p0340 = 1, 3 oder 4 wird die Berechnung von p1715 durch p0353 beeinflusst. Die Vorschaltinduktivität wird zurückgesetzt, wenn die Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 verlassen wird. Der Bezugswert für p0326 ist umgekehrt proportional zur Streuinduktivität des Motors (p0353, p0354, p0356).		

p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt/R_D d		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Einstellung des Läufer-/Sekundärteilwiderstands des Motors bei Umgebungstemperatur p0625. Bei fremderregten Synchronmotoren: Einstellung des Dämpferwiderstandes in Rotorrichtung (d-Achse). Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motordatenidentifikation (p1910) bestimmt (nicht bei fremderregten Synchronmotoren).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet. Der Bezugswert für p0326 ist umgekehrt proportional zur Streuinduktivität des Motors (p0353, p0354, p0356).		

p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt / Mot R_L kalt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6727
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Einstellung des Läufer-/Sekundärteilwiderstands des Motors bei Umgebungstemperatur p0625. Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motordatenidentifikation (p1910) bestimmt.		

Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2) wird der Parameter nicht verwendet.

p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität / Mot L_Ständerstreu		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Asynchronmaschine, fremderregte Synchronmaschine: Einstellung der Ständerstreuinduktivität des Motors. Synchronmaschine: Einstellung der Ständerquerinduktivität des Motors. Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt.		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität / Mot L_Ständerstreu		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Asynchronmaschine: Einstellung der Ständerstreuinduktivität des Motors. Synchronmaschine: Einstellung der Ständerquerinduktivität des Motors. Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt.		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Wird die Ständerstreuinduktivität (p0356) bei Asynchronmotoren außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 > 0) verändert, so wird die Hauptinduktivität (p0360) automatisch entsprechend der neuen EMK (r0337) angepasst. Danach empfiehlt es sich, die Messung der Sättigungskennlinie zu wiederholen (p1960). Bei permanentenerregten Synchronmotoren (p0300 = 2) ist dies der ungesättigte Wert und gilt damit ideal bei kleinem Strom.		
p0357[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse / Mot L_Ständ d		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Einstellung der Ständerlängsinduktivität des Synchronmotors. Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt.		
Hinweis:	Bei permanentenerregten Synchronmotoren (p0300 = 2) ist dies der ungesättigte Wert und ist ideal bei kleinem Strom.		

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse / Mot L_Lstreu/LDd		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Läufer-/Sekundärteilstreuinduktivität des Motors.</p> <p>Bei fremderregten Synchronmotoren: Einstellung der Dämpferinduktivität in Rotorrichtung (d-Achse).</p> <p>Der Wert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt (nicht bei fremderregten Synchronmotoren).</p>		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	<p>Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.</p> <p>VECTOR:</p> <p>Wird die Läuferstreuinduktivität (p0358) bei Asynchronmotoren außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 > 0) verändert, so wird die Hauptinduktivität (p0360) automatisch entsprechend der neuen EMK (r0337) angepasst. Danach empfiehlt es sich, die Messung der Sättigungskennlinie zu wiederholen (p1960).</p>		
p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität / Mot L_Lstreu		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6727
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Läufer-/Sekundärteilstreuinduktivität des Motors.</p> <p>Der Wert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt.</p>		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Wird die Läuferstreuinduktivität (p0358) bei Asynchronmotoren außerhalb der Inbetriebnahme (p0010 > 0) verändert, so wird die Hauptinduktivität (p0360) automatisch entsprechend der neuen EMK (r0337) angepasst. Danach empfiehlt es sich, die Messung der Sättigungskennlinie zu wiederholen (p1960).		
p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt / Mot Lh/Lh d satt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Hauptinduktivität des Motors.</p> <p>Bei fremderregten Synchronmotoren: Einstellung der gesättigten Hauptinduktivität in Rotorrichtung (d-Achse).</p> <p>Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt (nicht bei fremderregten Synchronmotoren).</p>		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		

p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität / Mot Lh		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6727
CU250S_V_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Einstellung der Hauptinduktivität des Motors. Der Parameterwert wird automatisch mit Hilfe des Motormodells berechnet (p0340 = 1, 2) oder über die Motoridentifikation (p1910) bestimmt.		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2) wird der Parameter nicht verwendet.		
p0362[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1 / Mot Sättig Fluss 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 60.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Fluss) für das 1. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den ersten Flusswert der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Motornennfluss (100 %).		
Abhängigkeit:	Für die Flusswerte gilt: p0362 < p0363 < p0364 < p0365 Siehe auch: p0366		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren entspricht p0362 = 100 % dem Motornennfluss. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensmotor eingestellt ist (p0300).		
p0363[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2 / Mot Sättig Fluss 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 85.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Fluss) für das 2. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den zweiten Flusswert der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Motornennfluss (100 %).		
Abhängigkeit:	Für die Flusswerte gilt: p0362 < p0363 < p0364 < p0365 Siehe auch: p0367		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren entspricht p0363 = 100 % dem Motornennfluss. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensmotor eingestellt ist (p0300).		

p0364[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3 / Mot Sättig Fluss 3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 115.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Fluss) für das 3. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den dritten Flusswert der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Motornennfluss (100 %).		
Abhängigkeit:	Für die Flusswerte gilt: p0362 < p0363 < p0364 < p0365 Siehe auch: p0368		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren entspricht p0364 = 100 % dem Motornennfluss. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0365[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4 / Mot Sättig Fluss 4		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 125.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Fluss) für das 4. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den vierten Flusswert der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Motornennfluss (100 %).		
Abhängigkeit:	Für die Flusswerte gilt: p0362 < p0363 < p0364 < p0365 Siehe auch: p0369		
Hinweis:	Bei Asynchronmotoren entspricht p0365 = 100 % dem Motornennfluss. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0366[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1 / Mot Sättig I_mag 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (Magnetisierungsstrom) für das 1. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den ersten Magnetisierungsstrom der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Nennmagnetisierungsstrom (r0331).		
Abhängigkeit:	Für die Magnetisierungsströme gilt: p0366 < p0367 < p0368 < p0369 Siehe auch: p0362		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		

p0367[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2 / Mot Sättig I_mag 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 75.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (Magnetisierungsstrom) für das 2. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den zweiten Magnetisierungsstrom der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Nennmagnetisierungsstrom (r0331).		
Abhängigkeit:	Für die Magnetisierungsströme gilt: p0366 < p0367 < p0368 < p0369 Siehe auch: p0363		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0368[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3 / Mot Sättig I_mag 3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 150.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (Magnetisierungsstrom) für das 3. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den dritten Magnetisierungsstrom der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Nennmagnetisierungsstrom (r0331).		
Abhängigkeit:	Für die Magnetisierungsströme gilt: p0366 < p0367 < p0368 < p0369 Siehe auch: p0364		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0369[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4 / Mot Sättig I_mag 4		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6726
CU250S_V_PN			
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 210.0 [%]
Beschreibung:	Die Sättigungscharakteristik (Fluss als Funktion des Magnetisierungsstroms) wird über 4 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (Magnetisierungsstrom) für das 4. Wertepaar der Kennlinie an. Setzt den vierten Magnetisierungsstrom der Sättigungscharakteristik in [%] bezogen auf den Nennmagnetisierungsstrom (r0331).		
Abhängigkeit:	Für die Magnetisierungsströme gilt: p0366 < p0367 < p0368 < p0369 Siehe auch: p0365		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		

r0370[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständ kalt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Ständerwiderstandes des Motors bei Umgebungstemperatur (p0625). Der Wert beinhaltet nicht den Leitungswiderstand.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625		
r0370[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständ kalt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Ständerwiderstandes des Motors bei Umgebungstemperatur (p0625). Der Wert beinhaltet nicht den Leitungswiderstand.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625		
r0372[0...n]	Leitungswiderstand / Mot R_Leitung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige der Summe des Leitungswiderstands zwischen Leistungsteil und Motor sowie des internen Umrichterwiderstands.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0238, p0352		
r0373[0...n]	Motor-Nenn-Ständerwiderstand / Mot R_Ständ nenn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Nenn-Ständerwiderstandes des Motors bei Nenntemperatur (Summe aus p0625 und p0627).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0627		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		

r0373[0...n]	Motor-Nenn-Ständerwiderstand / Mot R_Ständ nenn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Nenn-Ständerwiderstandes des Motors bei Nenntemperatur (Summe aus p0625 und p0627).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0627		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0374[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt / RDd		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Läufer-/Sekundärteilwiderstandes des Motors bei Umgebungstemperatur p0625. Bei fremderregten Synchronmotoren: Anzeige des Dämpferwiderstandes in Rotorrichtung (d-Achse).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0374[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt / Mot R_L kalt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Läuferwiderstandes des Motors bei Umgebungstemperatur p0625.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0625		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0376[0...n]	Motor-Nenn-Läuferwiderstand / Mot R_Läuf nenn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Nenn-Läufer-/Sekundärteilwiderstandes des Motors bei Nenntemperatur. Der Wert ist die Summe aus p0625 und p0628.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0628		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		

r0376[0...n]	Motor-Nenn-Läuferwiderstand / Mot R_Läuf nenn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des Nenn-Läuferwiderstandes des Motors bei Nenntemperatur. Der Wert ist die Summe aus p0625 und p0628.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0628		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt / Mot L_Streu gesamt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: 6640
CU250S_S_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Asynchronmaschine: Anzeige der Ständerstreuinduktivität des Motors inklusive der Vorschaltinduktivität (p0353). Synchronmaschine: Anzeige der Ständerquerinduktivität des Motors inklusive der Vorschaltinduktivität (p0353).		
r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt / Mot L_Streu gesamt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der Ständerstreuinduktivität des Motors inklusive der Motordrossel (p0233).		
r0378[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse / Mot L_Ständer d		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der Ständerlängsinduktivität der Synchronmaschine inklusive der Motordrossel (p0233).		

r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt / Mot L_H tr/Lhd ges		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der Hauptinduktivität des Motors. Bei fremderregten Synchronmotoren: Anzeige der gesättigten Hauptinduktivität in Rotorrichtung (d-Achse).		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert / Mot L_H trans		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der Hauptinduktivität des Motors.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
r0384[0...n]	Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse / Mot T_Läufer/T_Dd		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722
CU250S_S_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Läuferzeitkonstante. Bei fremderregten Synchronmotoren: Anzeige der Dämpferzeitkonstante in Rotorrichtung (d-Achse).		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren wird der Parameter nicht verwendet. Der Wert berechnet sich aus der Summe der läuferseitigen Induktivitäten (p0358, p0360) dividiert durch den Läufer-/Dämpferwiderstand (p0354). Die Temperaturadaption des Läuferwiderstandes bei Asynchronmaschinen wird dabei nicht berücksichtigt.		
r0384[0...n]	Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse / Mot T_Läufer/T_Dd		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722
CU250S_V_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Läuferzeitkonstante.		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren wird der Parameter nicht verwendet. Der Wert berechnet sich aus der Summe der läuferseitigen Induktivitäten (p0358, p0360) dividiert durch den Läuferwiderstand (p0354). Die Temperaturadaption des Läuferwiderstandes bei Asynchronmaschinen wird dabei nicht berücksichtigt.		

r0386[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante / Mot T_Ständerstreu		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Ständerstreuzeitkonstante.		
Hinweis:	Der Wert berechnet sich aus der Summe aller Streuinduktivitäten (p0233*, p0353, p0356, p0358) dividiert durch die Summe aller Motorwiderstände (p0350, p0352, p0354). Die Temperaturadaption der Widerstände wird dabei nicht berücksichtigt. * Gilt nur bei VECTOR (r0107).		
r0386[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante / Mot T_Ständerstreu		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Ständerstreuzeitkonstante.		
Hinweis:	Der Wert berechnet sich aus der Summe aller Streuinduktivitäten (p0233, p0356, p0358) dividiert durch die Summe aller Motorwiderstände (p0350, p0352, p0354). Die Temperaturadaption der Widerstände wird dabei nicht berücksichtigt.		
p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP / I_adapt Pkt KP		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5714
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Einsatzpunktes der stromabhängigen Stromregleradaption, bei dem die Stromreglerverstärkung p1715 wirksam ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0392, p0393, p1402, p1715		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Mit p0393 = 100 % oder p1402.2 = 0 wird die Stromregleradaption abgeschaltet und p1715 wirkt im gesamten Bereich.		
p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert / I_adapt Pkt KP ada		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5714
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Einsatzpunktes der stromabhängigen Stromregleradaption, bei dem die adaptierte Stromreglerverstärkung p1715 x p0393 wirksam ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0391, p0393, p1402, p1715		
Achtung:	Bei Auswahl eines Listenmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		

Hinweis: Mit p0393 = 100 % oder p1402.2 = 0 wird die Stromregleradaption abgeschaltet und p1715 wirkt im gesamten Bereich.

p0393[0...n] Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption / I_adapt Kp Adapt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5714
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Faktors für die P-Verstärkung des Stromreglers im Adaptionsbereich (Strom > p0392). Der Wert ist bezogen auf p1715.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0391, p0392, p1402, p1715		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Mit p0393 = 100 % oder p1402.2 = 0 wird die Stromregleradaption abgeschaltet und p1715 wirkt im gesamten Bereich.		

r0395[0...n] Ständerwiderstand aktuell / R_Ständer akt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: 6300, 6730, 6731, 6732
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ständerwiderstandes (Strangwert). Der Parameterwert beinhaltet auch den temperaturunabhängigen Leitungswiderstand.		
Abhängigkeit:	Bei Asynchronmotoren wird der Parameter auch durch das Motortemperaturmodell beeinflusst. Siehe auch: p0350, p0352, p0620		
Hinweis:	Es wird jeweils nur der Ständerwiderstand des aktiven Motordatensatzes mit der Ständertemperatur des thermischen Motormodell mitgeführt.		

r0395[0...n] Ständerwiderstand aktuell / R_Ständer akt			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ständerwiderstandes (Strangwert). Der Parameterwert beinhaltet auch den temperaturunabhängigen Leitungswiderstand.		
Abhängigkeit:	Bei Asynchronmotoren wird der Parameter auch durch das Motortemperaturmodell beeinflusst. Siehe auch: p0350, p0352, p0620		
Hinweis:	Es wird jeweils nur der Ständerwiderstand des aktiven Motordatensatzes mit der Ständertemperatur des thermischen Motormodell mitgeführt.		

r0396[0...n]	Läuferwiderstand aktuell / R_Läufer akt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: 6730
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Läufer-/Sekundärteilwiderstandes (Strangwert). Der Parameter wird durch das Motortemperaturmodell beeinflusst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0354, p0620		
Hinweis:	Es wird jeweils nur der Läuferwiderstand des aktiven Motordatensatzes mit der Läufertemperatur des thermischen Motormodell mitgeführt. Dieser Parameter wird bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) nicht verwendet.		
r0396[0...n]	Läuferwiderstand aktuell / R_Läufer akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6730
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Läuferwiderstandes (Strangwert). Der Parameter wird durch das Motortemperaturmodell beeinflusst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0354, p0620		
Hinweis:	Es wird jeweils nur der Läuferwiderstand des aktiven Motordatensatzes mit der Läufertemperatur des thermischen Motormodell mitgeführt. Dieser Parameter wird bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) nicht verwendet.		
p0397[0...n]	Winkel Magn Entkopplung Maximalwinkel / Magn Entk Max_Wink		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.0 [°]	Max 90.0 [°]	Werkseinstellung 90.0 [°]
Beschreibung:	Maximaler Winkel bei der Berechnung der Polynomfunktion zur Entkopplung der magnetischen Flussachsen bei permanenterregten Synchronmotoren (siehe p0398, p0399).		
p0398[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1 / Magn Entk C1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -10.000000	Max 10.000000	Werkseinstellung 0.000000
Beschreibung:	Die sättigungsbedingte (stromabhängige) magnetische Kreuzverkoppelung der Motor d- und q-Achsen bewirkt einen Winkeloffset des Achsensystems d'q', in welchem die magnetischen Größen voneinander entkoppelt sind. Der Winkeloffset kann als Polynomfunktion 3.Ordnung des bezogenen Laststromes beschrieben werden: $\text{phiOffset} = f(C1 \cdot i_q + C3 \cdot i_q^3)$ Dieser Parameter ist der Koeffizient C1 und beschreibt die lineare Lastabhängigkeit.		

p0399[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3 / Magn Entk C3		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -10.000000	Max 10.000000	Werkseinstellung 0.000000
Beschreibung:	<p>Die sättigungsbedingte (stromabhängige) magnetische Kreuzverkopplung der Motor d- und q-Achsen bewirkt einen Winkeloffset des Achsensystems d'q', in welchem die magnetischen Größen voneinander entkoppelt sind. Der Winkeloffset kann als Polynomfunktion 3.Ordnung des bezogenen Laststromes beschrieben werden:</p> $\text{phiOffset} = f(C1 \cdot i_q + C3 \cdot i_q^3)$ <p>Dieser Parameter ist der Koeffizient C3 und beschreibt die kubische Lastabhängigkeit.</p>		
p0400[0...n]	Gebertyp Auswahl / Geb_typ Ausw		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 4704
	Min 0	Max 10100	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Auswahl des Gebers aus der Liste der unterstützten Gebertypen.		
Wert:	0: Kein Geber 202: DRIVE-CLiQ-Geber AS20, Singleturn 204: DRIVE-CLiQ-Geber AM20, Multiturn 4096 242: DRIVE-CLiQ-Geber AS24, Singleturn 244: DRIVE-CLiQ-Geber AM24, Multiturn 4096 1001: Resolver 1-Speed 1002: Resolver 2-Speed 1003: Resolver 3-Speed 1004: Resolver 4-Speed 2001: 2048, 1 Vpp, A/B C/D R 2002: 2048, 1 Vpp, A/B R 2003: 256, 1 Vpp, A/B R 2004: 400, 1 Vpp, A/B R 2005: 512, 1 Vpp, A/B R 2006: 192, 1 Vpp, A/B R 2007: 480, 1 Vpp, A/B R 2008: 800, 1 Vpp, A/B R 2010: 18000, 1 Vpp, A/B R abstandscodiert 2051: 2048, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096 2052: 32, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096 2053: 512, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096 2054: 16, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096 2055: 2048, 1 Vpp, A/B, EnDat, Singleturn 2081: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Singleturn 2082: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Multiturn 4096 2083: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Singleturn, Fehlerbit 2084: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Multiturn 4096, Fehlerbit 2110: 4000 nm, 1 Vpp, A/B R abstandscodiert 2111: 20000 nm, 1 Vpp, A/B R abstandscodiert 2112: 40000 nm, 1 Vpp, A/B R abstandscodiert 2151: 16000 nm, 1 Vpp, A/B, EnDat, Auflösung 100 nm 3001: 1024 HTL A/B R 3002: 1024 TTL A/B R 3003: 2048 HTL A/B R 3005: 1024 HTL A/B 3006: 1024 TTL A/B 3007: 2048 HTL A/B 3008: 2048 TTL A/B		

3009: 1024 HTL A/B unipolar
 3011: 2048 HTL A/B unipolar
 3020: 2048 TTL A/B R, mit Sense
 3081: SSI, Singleturn, 24 V
 3082: SSI, Multiturn 4096, 24 V
 3090: 4096, HTL, A/B, SSI, Singleturn
 3109: 2000 nm, TTL, A/B R abstandscodiert
 9999: Benutzerdefiniert
 10000: Geber identifizieren
 10050: Geber mit EnDat2.1-Schnittstelle identifiziert
 10051: DRIVE-CLiQ-Geber identifiziert
 10058: Digitaler Geber (absolut) identifiziert
 10059: Digitaler Geber (inkrementell) identifiziert
 10100: Geber identifizieren (wartend)

Abhängigkeit: Siehe auch: p0468

Vorsicht: Ein Gebertyp mit p0400 < 9999 beschreibt Geber, für die eine Geberparameterliste vorhanden ist. Bei Auswahl eines Listengebers (p0400 < 9999) sind die Parameter aus der Geberparameterliste nicht änderbar (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes ist der Gebertyp auf Fremdgeber (p0400 = 9999) zu setzen.

Achtung: Eine Umkonfiguration der Geberschnittstelle p0468[x] führt zum Zurücksetzen der Geberkonfiguration p0400[x] = 0.

Hinweis: Durch p0400 = 10000 oder 10100 kann der angeschlossene Geber identifiziert werden. Dies setzt eine Unterstützung durch den Geber voraus und ist in folgenden Fällen möglich: Motor mit DRIVE-CLiQ, Geber mit EnDat-Schnittstelle, DRIVE-CLiQ-Geber.

Die Geberdaten (z. B. Strichzahl, p0408) können nur bei p0400 = 9999 geändert werden.

Bei Verwendung eines Gebers mit Spur A/B und Nullimpuls ist standardmäßig die Feinsynchronisation über Nullmarke nicht gesetzt. Wenn bei einem Synchronmotor die Feinsynchronisation über Nullmarke erfolgen soll, ist folgendes auszuführen:

- p0400 = 9999 setzen

- p0404.15 = 1 setzen

Voraussetzung:

Es muss eine Grobsynchronisation angewählt sein (z. B. Pollageidentifikation) und der Nullimpuls des Gebers muss entweder mechanisch oder elektronisch (p0431) auf die Pollage justiert sein.

Bei p0400 = 10000 gilt:

Ist eine Identifikation nicht möglich, so wird p0400 = 0 gesetzt.

Bei p0400 = 10100 gilt:

Ist eine Identifikation nicht möglich, so bleibt p0400 = 10100 gesetzt bis die Identifikation ermöglicht wird.

p0401[0...n] Gebertyp OEM Auswahl / Gebertyp OEM Wahl			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 4704
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32767	0

Beschreibung: Auswahl des Gebers aus der Liste der von OEM unterstützten Gebertypen.

Hinweis: Durch p0400 = 10000 kann der angeschlossene Geber identifiziert werden. Dies setzt eine Unterstützung durch den Geber voraus und ist in folgenden Fällen möglich: Motor mit DRIVE-CLiQ, Geber mit EnDat-Schnittstelle.

Ist eine Identifikation nicht möglich, so wird p0400 = 0 gesetzt.

Die Geberdaten (z. B. Strichzahl, p0408) können nur bei p0400 = 9999 geändert werden.

Durch p0400 = 20000 kann der Gebertyp durch p0401 aus der Liste der OEM-Encoder ausgewählt werden.

p0402[0...n]	Getriebetyp Auswahl / Getriebetyp Ausw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN				
	Min 1	Max 10100	Werkseinstellung 9999	
Beschreibung:	Auswahl des Getriebetyps zur Voreinstellung der Invertierung und des Getriebefaktors. Messgetriebefaktor = Motor- bzw. Lastumdrehungen / Geberumdrehungen.			
Wert:	1: Getriebe 1:1 nicht invertiert 2: Getriebe 2:7 invertiert 3: Getriebe 4:17 invertiert 4: Getriebe 2:10 invertiert 9999: Getriebe benutzerdefiniert 10000: Getriebe identifizieren 10100: Getriebe identifizieren			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0410, p0432, p0433			
Hinweis:	Zu p0402 = 1: Automatische Einstellung von p0410 = 0000 bin, p0432 = 1, p0433 = 1. Zu p0402 = 2: Automatische Einstellung von p0410 = 0011 bin, p0432 = 7, p0433 = 2. Zu p0402 = 3: Automatische Einstellung von p0410 = 0011 bin, p0432 = 17, p0433 = 4. Zu p0402 = 4: Automatische Einstellung von p0410 = 0011 bin, p0432 = 10, p0433 = 2. Zu p0402 = 9999: Keine automatische Einstellung von p0410, p0432, p0433. Die Parameter sind manuell einzustellen. Zu p0402 = 10000: Die Identifikation des Getriebetyps ist nur bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ möglich. Die Parameter p0410, p0432 und p0433 werden entsprechend des identifizierten Getriebes eingestellt. Ist eine Identifikation nicht möglich, so wird p0402 = 9999 gesetzt.			

p0404[0...n]	Geberkonfiguration wirksam / Geb_konfig wirksam				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704		
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin		
Beschreibung:	Einstellungen der grundlegenden Eigenschaften des Gebers.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lineargeber	Ja	Nein	-
	01	Absolutwertgeber	Ja	Nein	-
	02	Multiturngeber	Ja	Nein	-
	03	Spur A/B Rechteck	Ja	Nein	-
	04	Spur A/B Sinus	Ja	Nein	-
	05	Spur C/D	Ja	Nein	-
	06	Hallsensor	Ja	Nein	-
	08	EnDat-Geber	Ja	Nein	-
	09	SSI-Geber	Ja	Nein	-
	10	DRIVE-CLiQ-Geber	Ja	Nein	-
	11	Digitaler Geber	Ja	Nein	-
	12	Äquidistante Nullmarke	Ja	Nein	-
	13	Unregelmäßige Nullmarke	Ja	Nein	-
	14	Abstandscodierte Nullmarke	Ja	Nein	-

15	Kommutierung mit Nullmarke (nicht ASM)	Ja	Nein	-
16	Beschleunigung	Ja	Nein	-
17	Spur A/B analog	Ja	Nein	-
20	Spannungsebene 5 V	Ja	Nein	-
21	Spannungsebene 24 V	Ja	Nein	-
22	Remote Sense (nur SMC30)	Ja	Nein	-
23	Resolver-Erregung	Ja	Nein	-

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt.

Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

Hinweis: NM: Nullmarke

SMC: Sensor Module Cabinet

Ist keine Methode zur Ermittlung der Kommutierungsinformation angewählt (z. B. Spur C/D, Hallsensor) und die Strichzahl des Gebers ist ein ganzzahliges Vielfaches der Polpaarzahl, so gilt:

Die Spur A/B wird passend justiert zur Magnetlage des Motors angenommen.

Zu Bit 01, 02 (Absolutwertgeber, Multiturngeber):

Diese Bits können nur bei einem EnDat-Geber, SSI-Geber oder DRIVE-CLiQ-Geber angewählt werden.

Zu Bit 10 (DRIVE-CLiQ-Geber):

Dieses Bit ist nur bei den hochintegrierten DRIVE-CLiQ-Gebern gesetzt, die ihre Geberinformation direkt im DRIVE-CLiQ-Format bereitstellen ohne eine Umsetzung der Geberinformationen durchzuführen. Das Bit wird daher bei den DRIVE-CLiQ-Gebern der ersten Generation nicht gesetzt.

Zu Bit 12 (Äquidistante Nullmarke):

Die Nullmarken treten in gleichmäßigem Abstand auf (z. B. rotatorischer Geber mit 1 Nullmarke pro Umdrehung oder Lineargeber mit konstantem Nullmarkenabstand).

Das Bit aktiviert die Überwachung des Nullmarkenabstands (p0424/p0425, linear/rotatorisch) oder beim Lineargeber mit 1 Nullmarke und p0424 = 0 wird die Nullmarkenüberwachung aktiviert.

Zu Bit 13 (Unregelmäßige Nullmarke):

Die Nullmarken treten in unregelmäßigem Abstand auf (z. B. Linearmaßstab mit nur 1 Nullmarke im Verfahrbereich). Es erfolgt keine Überwachung des Nullmarkenabstands.

Zu Bit 14 (Abstandscodierte Nullmarke):

Der Abstand zwischen zwei oder mehreren aufeinanderfolgenden Nullmarken erlaubt die Berechnung der Absolutposition.

Zu Bit 15 (Kommutierung mit Nullmarke):

Gilt nur für Synchronmotoren.

Die Funktion kann über p0430.23 übergeordnet abgewählt werden.

Bei abstandscodierten Nullmarken gilt:

Die Phasenfolge der Spur C/D (falls vorhanden) muss gleich mit der Phasenfolge des Gebers (Spur A/B) sein.

Die Phasenfolge des Hallsignals (falls vorhanden) muss gleich mit der Phasenfolge des Motors sein. Außerdem muss die Lage des Hallsensors mechanisch auf die Motor-EMK justiert sein.

Die Feinsynchronisation wird erst nach dem Überfahren von zwei Nullmarken gestartet.

p0405[0...n] Rechteckgeber Spur A/B / Rechteckgeber A/B

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: Unsigned32

Änderbar: C(4)

Normierung: -

Dyn. Index: EDS, p0140

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: 4704

Min

Max

Werkseinstellung
0000 1111 bin

Beschreibung: Einstellungen zur Spur A/B bei einem Rechteckgeber.

Für Rechteckgeber muss auch p0404.3 = 1 sein.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Signal	Bipolar	Unipolar	-
	01	Pegel	TTL	HTL	-
	02	Spurüberwachung	A/B <> -A/B	Keine	-
	03	Nullimpuls	Wie Spur A/B	24 V unipolar	-
	04	Schaltschwelle	Hoch	Niedrig	-
	05	Puls/Richtung	Aktiv	Inaktiv	-

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

Hinweis: Zu Bit 02:
Bei aktivierter Funktion kann die Spurüberwachung durch Setzen von p0437.26 deaktiviert werden.
Zu Bit 05:
Bei aktivierter Funktion kann ein Frequenzsollwert sowie eine Richtung über eine Geberschnittstelle zum Verfahren vorgegeben werden.

p0407[0...n] Linearer Geber Gitterteilung / Geb Gitterteilung

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [nm]	250000000 [nm]	16000 [nm]

Beschreibung: Einstellung der Gitterteilung bei einem linearen Geber.

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

Hinweis: Der kleinste zulässige Wert beträgt 250 nm.

p0408[0...n] Rotatorischer Geber Strichzahl / Rot Geb Strichzahl

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704

Min	Max	Werkseinstellung
0	16777215	2048

Beschreibung: Einstellung der Strichzahl bei einem rotatorischen Geber.

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

Hinweis: Bei einem Resolver wird hier die Polpaarzahl eingegeben.
Der kleinste zulässige Wert beträgt 1 Strich.

p0410[0...n] Geber Invertierung Istwert / Geb Inv Istwert

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 bin


Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der Istwerte.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Drehzahlwert invertieren	Ja	Nein	4710, 4711, 4715
	01	Lageistwert invertieren	Ja	Nein	4704

Hinweis: Die Invertierung beeinflusst folgende Parameter:
Bit 00: r0061, r0063 (Ausnahme: Geberlose Regelung), r0094
Bit 01: r0482, r0483

p0411[0...n]	Messgetriebe Konfiguration / Messgetr Konfig				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -		Dyn. Index: EDS, p0140	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 4704	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Lageverfolgung bei einem Messgetriebe.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Messgetriebe Lageverfolgung aktivieren	Ja	Nein	-
	01	Achstyp	Linearachse	Rundachse	-
	02	Messgetriebe Position zurücksetzen	Ja	Nein	-
	03	Messgetriebe Lageverfolgung für Inkrementalgeber aktivieren	Ja	Nein	-
Achtung:	Bei p0411.3 = 1 gilt: Bei aktivierter Lageverfolgung für Inkrementalgeber wird lediglich der Lageistwert gespeichert. Eine Achsbewegung/Geberbewegung im ausgeschalteten Zustand wird nicht erkannt! Die Eingabe eines Toleranzfensters in p0413 bleibt wirkungslos.				
Hinweis:	Bei folgenden Ereignissen werden die nichtflüchtig gespeicherten Positionswerte automatisch zurückgesetzt: - Bei einem erkannten Gebertausch. - Bei einer Änderung der Konfiguration des Geberdatensatzes (Encoder Data Set, EDS).				

p0412[0...n]	Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell / Abs rot Umdr				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -		Dyn. Index: EDS, p0140	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 4704	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	0	4194303	0		
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der auflösbaren Umdrehungen bei einem rotatorischen Geber mit aktivierter Lageverfolgung des Messgetriebes.				
Abhängigkeit:	Dieser Parameter ist nur bei einem Absolutwertgeber (p0404.1 = 1) mit aktivierter Lageverfolgung (p0411.0 = 1) und bei einem Inkrementalgeber mit entsprechend aktivierter Lageverfolgung (p0411.3 = 1) von Bedeutung.				
Hinweis:	Die eingestellte Auflösung muss über r0483 darstellbar sein. Bei Rundachsen/Moduloachsen gilt: p0411.0 = 1: Dieser Parameter wird mit p0421 vorbelegt und kann verändert werden. p0411.3 = 1: Der Parameterwert wird auf den größtmöglichen Wert voreingestellt. Der größtmögliche Wert ist abhängig von Strichzahl (p0408) und Feinauflösung (p0419). Bei Linearachsen gilt: p0411.0 = 1: Dieser Parameter wird mit p0421 vorbelegt, um 6 Bit für Multiturn-Informationen erweitert (maximale Überläufe) und kann nicht verändert werden. p0411.3 = 1: Der Parameterwert wird auf den größtmöglichen Wert voreingestellt. Der größtmögliche Wert ist abhängig von Strichzahl (p0408) und Feinauflösung (p0419).				

p0413[0...n]	Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster / Lageverf Fenster		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00	Max 4294967300.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	<p>Einstellung eines Toleranzfensters bei der Lageverfolgung.</p> <p>Nach dem Einschalten wird die Differenz zwischen der gespeicherten Position und der aktuellen Position ermittelt und abhängig davon folgendes ausgelöst:</p> <p>Differenz innerhalb Toleranzfenster --> Die Position wird aufgrund des aktuellen Geberistwertes reproduziert.</p> <p>Differenz außerhalb Toleranzfenster --> Es wird eine entsprechende Meldung ausgegeben.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F31501, F32501		
Vorsicht:	Ein Verdrehen um z. B. einen kompletten Geberbereich wird nicht erkannt.		
			
Hinweis:	<p>Der Wert wird in ganzen Geberstrichen eingegeben.</p> <p>Der Wert wird bei p0411.0 = 1 automatisch auf den viertel Geberbereich vorgelegt.</p> <p>Beispiel:</p> <p>Viertel Geberbereich = (p0408 * p0421) / 4</p> <p>Das Toleranzfenster kann aufgrund des Datentyps (Gleitkommazahl mit 23 Bit Mantisse) eventuell nicht exakt eingestellt werden.</p>		
p0414[0...n]	Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt) / Relevante Bits		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der relevanten Bits für den redundanten Groblagewert.		
p0415[0...n]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (erkannt) / Gx_XIST1 Sich MSB		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14
Beschreibung:	Einstellung der Bitnummer für das sichere höchstwertige Bit (MSB) der Gx_XIST1-Groblage.		
Hinweis:	MSB: Most Significant Bit (Höchstwertiges Bit)		
p0418[0...n]	Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11
Beschreibung:	Einstellung der Feinauflösung in Bits von inkrementellen Lageistwerten.		

Hinweis: Der Parameter gilt für folgende Prozessdaten:
 - Gx_XIST1
 - Gx_XIST2 bei Referenzmarke oder Fliegendes Messen
 Die Feinauflösung gibt die Bruchteile zwischen Geberstrichen an. Abhängig vom physikalischen Messprinzip kann ein Geberstrich in unterschiedlich viele Bruchteile aufgelöst werden (z. B. Rechteckgeber: 2 Bit = Auflösung 4, sin/cos-Geber: typisch 11 Bit = Auflösung 2048).
 Bei einem Rechteckgeber beinhalten bei Werkseinstellung die niederwertigen Bits den Wert Null, d. h. sie liefern keine Nutzinformation.
 Bei besonders hochwertigen Messsystemen ist es erforderlich, die Feinauflösung entsprechend der verfügbaren Genauigkeit zu erhöhen.

p0419[0...n] Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST2			
Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8	
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704, 4710	
Min 2	Max 18	Werkseinstellung 9	

Beschreibung: Einstellung der Feinauflösung in Bits von absoluten Lageistwerten.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0418

Hinweis: Der Parameter gilt für das Prozessdatum Gx_XIST2 beim Lesen des Absolutwertes.

p0420[0...n] Geberanschluss / Geb_anschluss			
Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin	

Beschreibung: Auswahl des Geberanschlusses.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	SUB-D	Ja	Nein	-
	01	Klemme	Ja	Nein	-

p0421[0...n] Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung / Geb abs Multiturn			
Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704	
Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 4096	

Beschreibung: Einstellung der Anzahl der auflösbaren Umdrehungen bei einem rotatorischen Absolutwertgeber.

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

p0422[0...n] Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung / Geb abs Messschr			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_V_PN	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]

Beschreibung: Einstellung der Auflösung der Absolutlage bei einem linearen Absolutwertgeber.

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

Hinweis: Das serielle Protokoll eines Absolutwertgebers liefert die Lage mit einer bestimmten Auflösung, z. B. 100 nm. Dieser Wert ist hier einzugeben.

p0423[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung / Geb abs Singleturn		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
	Min 0	Max 1073741823	Werkseinstellung 8192
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Messschritte pro Umdrehung bei einem rotatorischen Absolutwertgeber. Die Auflösung bezieht sich auf die Absolutlage.		
Vorsicht:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		

p0424[0...n]	Geber linear Nullmarkenabstand / Geb lin NM_Abstand		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min 0 [mm]	Max 65535 [mm]	Werkseinstellung 20 [mm]
Beschreibung:	Einstellung des Abstandes zwischen zwei Nullmarken bei einem linearen Geber. Diese Information wird für die Nullmarkenüberwachung verwendet.		
Vorsicht:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		
Hinweis:	Bei abstandscodierten Nullmarken ist hier der Grundabstand gemeint.		

p0425[0...n]	Geber rotatorisch Nullmarkenabstand / Geb rot Abstand NM		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704, 8570
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
Beschreibung:	Einstellung des Abstandes in Strichen zwischen zwei Nullmarken bei einem rotatorischen Geber. Diese Information wird für die Nullmarkenüberwachung verwendet.		
Vorsicht:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		
Hinweis:	Bei abstandscodierten Nullmarken ist hier der Grundabstand gemeint.		

p0426[0...n]	Geber Nullmarke Differenzabstand / Geb NM Dif_abstand		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Differenzabstands bei abstandscodierten Nullmarken [Signalperioden]. Der Wert entspricht der Sprungweite der "eingestreuten Nullmarke".		

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

p0427[0...n]	Geber SSI Baudrate / Geb SSI Baudrate		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [kHz]	Max 65535 [kHz]	Werkseinstellung 100 [kHz]
Beschreibung:	Einstellung der Baudrate beim SSI-Geber.		
Achtung:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		
Hinweis:	SSI: Synchronous Serial Interface (Synchron Serielle Schnittstelle)		

p0428[0...n]	Geber SSI Monoflopzeit / Geb SSI t_Monoflop		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [µs]	Max 65535 [µs]	Werkseinstellung 30 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der minimalen Wartezeit zwischen zwei Übertragungen des Absolutwertes beim SSI-Geber.		
Achtung:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		

p0429[0...n]		Geber SSI Konfiguration / Geb SSI Konfig			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
Änderbar: C(4)		Normierung: -		Dyn. Index: EDS, p0140	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
Min		Max		Werkseinstellung	
-		-		0000 0000 bin	
Beschreibung:		Einstellung der Konfiguration beim SSI-Geber.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Übertragungs-Code	Binär-Code	Gray-Code	-
	02	Absolutwert doppelt übertragen	Ja	Nein	-
	06	Datenleitung während Monoflopzeit	High-Pegel	Low-Pegel	-
Vorsicht:		Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.			
Hinweis:		Zu Bit 06: Der Ruhepegel der Datenleitung entspricht dem invertierten eingestellten Pegel.			

p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration / SM Konfig		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration des Sensor Modules.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	17	Burst-Oversampling	Ja	Nein	-
	18	Kontinuierliches Oversampling (reserviert)	Ja	Nein	-
	19	Safety-Lageistwerterfassung	Ja	Nein	-
	20	Drehzahlberechnungsmodus (nur SMC30)	Inkrementdifferenz	Flankenzeitmessung	-
	21	Nullmarkentoleranz	Ja	Nein	-
	22	Rotorlage Adaption	Ja	Nein	-
	23	Kommutierung mit Nullmarke abwählen	Ja	Nein	-
	24	Kommutierung mit ausgewählter Nullmarke	Ja	Nein	-
	25	Geberspannungsversorgung beim Parken ausschalten	Ja	Nein	-
	27	Positionswerte extrapolieren	Ja	Nein	-
	28	Kubische Korrektur	Ja	Nein	-
	29	Phasenkorrektur	Ja	Nein	-
	30	Amplitudenkorrektur	Ja	Nein	-
	31	Offsetkorrektur	Ja	Nein	-

Achtung: Eine bitweise Konfiguration ist nur dann möglich, wenn auch die entsprechende Eigenschaft in r0458 vorhanden ist.

Hinweis:

- Zu Bit 17 (Burst-Oversampling):
 - Bei Bit = 1 wird Burst-Oversampling eingeschaltet.
- Zu Bit 18 (Kontinuierliches Oversampling):
 - Bei Bit = 1 wird kontinuierliches Oversampling eingeschaltet.
- Zu Bit 19 (Safety-Lageistwerterfassung):
 - Bei Bit = 1 wird der Safety-Lageistwert im zyklischen Telegramm übertragen.
- Zu Bit 20 (Drehzahlberechnungsmodus):
 - Bei Bit = 1 erfolgt die Drehzahlberechnung über Inkrementdifferenz ohne Extrapolation.
 - Bei Bit = 0 erfolgt die Drehzahlberechnung über Flankenzeitmessung mit Extrapolation. In diesem Modus wirkt p0453.
- Zu Bit 21 (Nullmarkentoleranz):
 - Bei Bit = 1 wird ein einmaliger fehlerhafter Nullmarkenabstand toleriert. Es erscheint im Fehlerfall nicht die Störung F3x100/F3x101, sondern die Warnung A3x400/A3x401.
- Zu Bit 22 (Rotorlage Adaption):
 - Bei Bit = 1 erfolgt eine automatische Korrektur der Rotorlage. Die Korrekturgeschwindigkeit beträgt +/-1/4 Geberstrich pro Nullmarkenabstand.
- Zu Bit 23 (Kommutierung mit Nullmarke abwählen):
 - Das Bit sollte nur bei nicht justierten Gebern gesetzt werden.
- Zu Bit 24 (Kommutierung mit ausgewählter Nullmarke):
 - Bei Bit = 1 wird die Kommutierungslage über eine ausgewählte Nullmarke korrigiert.
- Zu Bit 25 (Geberspannungsversorgung beim Parken abschalten):
 - Bei Bit = 1 wird die Spannungsversorgung des Gebers beim Parken ausgeschaltet (0 V).
 - Bei Bit = 0 wird die Spannungsversorgung des Gebers beim Parken nicht ausgeschaltet, sondern von 24 V auf 5 V reduziert.
- Zu Bit 27 (Positionswerte extrapolieren):
 - Bei Bit = 1 wird die Extrapolation der Positionswerte eingeschaltet.
- Zu Bit 28 (Kubische Korrektur):
 - Bei Bit = 1 wird die kubische Korrektur für Spur A/B Sinus eingeschaltet.
- Zu Bit 29 (Phasenkorrektur):
 - Bei Bit = 1 wird die Phasenkorrektur für Spur A/B Sinus eingeschaltet.
- Zu Bit 30 (Amplitudenkorrektur):
 - Bei Bit = 1 wird die Amplitudenkorrektur für Spur A/B Sinus eingeschaltet.
- Zu Bit 31 (Offsetkorrektur):
 - Bei Bit = 1 wird die Offsetkorrektur für Spur A/B Sinus eingeschaltet.

p0431[0...n]	Kommutierungswinkeloffset / Kom_winkeloffset		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -180.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]
Beschreibung:	Einstellung des Kommutierungswinkeloffsets.		
Abhängigkeit:	Der Wert wird in r0094 berücksichtigt. Siehe auch: r0094, r1778		
Vorsicht:	Bei einem Firmware-Update von V2.3 auf V2.4 oder höher muss der Wert um 60 ° reduziert werden, wenn alle der folgenden Bedingungen erfüllt sind: - Der Motor ist ein Synchronmotor (p0300 = 2, 2xx, 4, 4xx). - Der Geber ist ein Resolver (p0404.23 = 1). - Der Drehzahlwert ist invertiert (p0410.0 = 1).		
Achtung:	Der Kommutierungswinkeloffset kann generell nicht von anderen Antriebssystemen übernommen werden. Bei SIMODRIVE 611 digital und SIMODRIVE 611 universal ist der ermittelte Offset gegenüber SINAMICS im Vorzeichen unterschiedlich (p0431 (SINAMICS) = -p1016 (SIMODRIVE)).		
Hinweis:	Kommutierungswinkeloffset: Winkelunterschied zwischen elektrischer Lage des Gebers und Flusslage. Bei p0404.5 = 1 (Spur C/D) gilt: Der Winkeloffset in p0431 wirkt auf Spur A/B, Nullmarke und Spur C/D. Bei p0404.6 = 1 (Hallsensor) gilt: Der Winkeloffset in p0431 wirkt auf Spur A/B und Nullmarke.		
p0432[0...n]	Getriebefaktor Geberumdrehungen / Getr_fakt Geb_umdr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 10000	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Geberumdrehungen für den Getriebefaktor der Geberauswertung. Der Getriebefaktor gibt das Verhältnis zwischen Geberwelle und Motorwelle (bei Motorgeber) bzw. zwischen Geberwelle und Last an.		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter ist nur bei p0402 = 9999 einstellbar. Siehe auch: p0402, p0410, p0433		
Hinweis:	Negative Getriebefaktoren sind mit p0410 zu realisieren.		
p0433[0...n]	Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen / Getr_fakt Mot_umdr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 10000	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Motor- bzw. Lastumdrehungen für den Getriebefaktor der Geberauswertung. Der Getriebefaktor gibt das Verhältnis zwischen Geberwelle und Motorwelle (bei Motorgeber) bzw. zwischen Geberwelle und Last an.		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter ist nur bei p0402 = 9999 einstellbar. Siehe auch: p0402, p0410, p0432		
Hinweis:	Negative Getriebefaktoren sind mit p0410 zu realisieren.		

p0434[0...n]	Geber SSI Fehlerbit / Geb SSI Fehlerbit		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung von Position und Pegel des Fehlerbits im SSI-Protokoll.		
Achtung:	Das Bit darf nur vor (p0446) oder nach (p0448) dem Absolutwert im SSI-Protokoll positioniert werden.		
Hinweis:	<p>Wert = dcba</p> <p>ba: Position des Fehlerbits im Protokoll (0 ... 63).</p> <p>c: Pegel (0: Low-Pegel, 1: High-Pegel).</p> <p>d: Zustand der Auswertung (0: Aus, 1: Ein mit 1 Fehlerbit, 2: Ein mit 2 Fehlerbits ... 9: Ein mit 9 Fehlerbits).</p> <p>Bei mehreren Fehlerbits gilt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Es wird die unter ba angegebene Position und die weiteren Bits aufsteigend belegt. - Der unter c eingestellte Pegel gilt für alle Fehlerbits. <p>Beispiel:</p> <p>p0434 = 1013</p> <p>--> Die Auswertung ist eingeschaltet und das Fehlerbit ist auf Position 13 mit Low-Pegel.</p> <p>p0434 = 1113</p> <p>--> Die Auswertung ist eingeschaltet und das Fehlerbit ist auf Position 13 mit High-Pegel.</p>		
p0435[0...n]	Geber SSI Warnbit / Geb SSI Warnbit		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung von Position und Pegel des Warnbits im SSI-Protokoll.		
Achtung:	Das Bit darf nur vor (p0446) oder nach (p0448) dem Absolutwert im SSI-Protokoll positioniert werden.		
Hinweis:	<p>Wert = dcba</p> <p>ba: Position des Warnbits im Protokoll (0 ... 63).</p> <p>c: Pegel (0: Low-Pegel, 1: High-Pegel).</p> <p>d: Zustand der Auswertung (0: Aus, 1: Ein).</p> <p>Beispiel:</p> <p>p0435 = 1014</p> <p>--> Die Auswertung ist eingeschaltet und das Warnbit ist auf Position 14 mit Low-Pegel.</p> <p>p0435 = 1114</p> <p>--> Die Auswertung ist eingeschaltet und das Warnbit ist auf Position 14 mit High-Pegel.</p>		
p0436[0...n]	Geber SSI Paritybit / Geb SSI Paritybit		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung von Position und Parität des Paritybits im SSI-Protokoll.		
Achtung:	Das Bit darf nur vor (p0446) oder nach (p0448) dem Absolutwert im SSI-Protokoll positioniert werden.		
Hinweis:	<p>Wert = dcba</p> <p>ba: Position des Paritybits im Protokoll (0 ... 63).</p> <p>c: Parität (0: Gerade, 1: Ungerade).</p> <p>d: Zustand der Auswertung (0: Aus, 1: Ein).</p>		

Beispiel:

p0436 = 1015

--> Die Auswertung ist eingeschaltet und das Paritybit ist auf Position 15 mit gerader Parität.

p0436 = 1115

--> Die Auswertung ist eingeschaltet und das Paritybit ist auf Position 15 mit ungerader Parität.

p0437[0...n]						Sensor Module Konfiguration erweitert / SM Konfig erw					
Zugriffsstufe: 3			Berechnet: -			Datentyp: Unsigned32					
Änderbar: C(4)			Normierung: -			Dyn. Index: EDS, p0140					
Einheitengruppe: -			Einheitenwahl: -			Funktionsplan: -					
Min			Max			Werkseinstellung					
-			-			0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin					
Beschreibung: Einstellung der erweiterten Konfiguration des Sensor Modules.											
Bitfeld:											
Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP							
00	Datalogger	Ja	Nein	-							
01	Nullmarke Flankenerkennung	Ja	Nein	-							
02	Korrektur Lageistwert XIST1	Ja	Nein	-							
04	Flankenauswertung Bit 0	Ja	Nein	-							
05	Flankenauswertung Bit 1	Ja	Nein	-							
06	Drehzahlwert einfrieren bei dn/dt-Fehler	Ja	Nein	-							
07	Nicht korrigierte Geberstriche akkumulieren	Ja	Nein	-							
11	Störungsbehandlung nach PROFIdrive	Ja	Nein	-							
12	Zusätzliche Meldungen aktivieren	Ja	Nein	-							
13	Absolutlage bei Inkrementalgeber unterstützen	Ja	Nein	4750							
25	Überwachung Multiturndarstellung im Gx_XIST2 abwählen	Ja	Nein	-							
26	Spurüberwachung abwählen	Ja	Nein	-							
28	EnDat-Lineargeber Überwachung inkrementell/absolut	Ja	Nein	-							
29	EnDat-Geber Initialisierung mit hoher Genauigkeit	Ja	Nein	-							
31	Analoge unipolare Spurüberwachungen	Ja	Nein	-							
Abhängigkeit: Siehe auch: p0430, r0459											
Hinweis:											
Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.											
Zu Bit 00:											
Bei aktiviertem Datalogger (Trace) werden im Fehlerfall Daten mit Vor- und Nachgeschichte aufgezeichnet und in Dateien auf dem nichtflüchtigen Speichermedium gespeichert. Diese Daten stehen zur Auswertung durch Experten zur Verfügung.											
Zu Bit 01:											
Bei Bit = 0 erfolgt die Auswertung der Nullmarke über eine UND-Verknüpfung von Spur A und B und der Nullmarke.											
Bei Bit = 1 erfolgt die Auswertung der Nullmarke je nach Erkennung der Drehrichtung. Bei positiver Drehrichtung wird die positive Flanke der Nullmarke und bei negativer Drehrichtung die negative Flanke der Nullmarke betrachtet.											
Zu Bit 02:											
Bei gesetztem Bit erfolgt bei einer Abweichung kleiner als das Toleranzfenster für die Nullmarke (p4681, p4682) eine Korrektur der Impulszahl. Sonst wird der Geberfehler F3x131 ausgelöst.											
Zu Bit 04 und Bit 05:											
Die aktuelle Hardware unterstützt nur 1 oder 4-fach Signalauswertung.											
Bit 5/4 = 0/0: Signalauswertung pro Periode 4-fach.											
Bit 5/4 = 1/0: Unzulässige Einstellung.											
Bit 5/4 = 0/1: Signalauswertung pro Periode 1-fach.											
Bit 5/4 = 1/1: Unzulässige Einstellung.											

Zu Bit 06:

Bei aktivierter Funktion wird beim Ansprechen der dn/dt-Überwachung der Drehzahlwert für zwei Stromregler-takte intern eingefroren. Die Rotorlage integriert weiter. Nach Ablauf dieser Zeit wird der aktuelle Wert wieder freigegeben.

Zu Bit 07:

Bei gesetztem Bit werden an der Nullmarke die nicht korrigierten Geberstriche zu p4688 addiert.

Zu Bit 11:

Bei gesetztem Bit überprüft das Sensor Module in einem bestimmten Zeitraster, ob die Fehlerursache noch ansteht. Dadurch kann das Sensor Module selbstständig vom Fehlerzustand in den Betriebszustand wechseln und gültige Istwerte liefern. Die Fehler werden bis zur Quittierung durch den Anwender angezeigt.

Zu Bit 12:

Für eine erweiterte Fehlerdiagnose können zusätzliche Fehlermeldungen aktiviert werden.

Zu Bit 13:

Bei gesetztem Bit kann bei einem Inkrementalgeber mit Nullmarke über Gn_STW.13 der Absolutwert in Gn_XIST2 angefordert werden.

Zu Bit 26:

Bei gesetztem Bit wird die Spurüberwachung bei den Rechteckgebern deaktiviert, auch wenn sie in p0405.2 ausgewählt ist.

Zu Bit 28:

Überwachung der Differenz zwischen der inkrementellen und absoluten Lage bei Lineargebern.

Zu Bit 29:

Bei gesetztem Bit wird die Initialisierung des EnDat-Gebers unterhalb einer bestimmten Drehzahl durchgeführt und deshalb mit hoher Genauigkeit. Wird die Initialisierung bei höherer Drehzahl angefordert, so wird die Störung F31151, F32151 oder F33151 ausgegeben.

Zu Bit 31:

Bei aktivierter Überwachung werden die Pegel der einzelnen Spursignale und die entsprechenden invertierten Spursignale getrennt überwacht.

p0438[0...n]

Rechteckgeber Filterzeit / Geb t_Filt

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: FloatingPoint32

Änderbar: C(4)

Normierung: -

Dyn. Index: EDS, p0140

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: -

Min

Max

Werkseinstellung

0.00 [µs]

100.00 [µs]

0.64 [µs]

Beschreibung:

Einstellung der Filterzeit beim Rechteckgeber.

Es werden nur folgende Werte von der Hardware des Rechteckgebers unterstützt:

0: Keine Filterung

0.04 µs

0.64 µs

2.56 µs

10.24 µs

20.48 µs

Abhängigkeit:

Siehe auch: r0452

Achtung:

Bei Einstellung einer zu großen Filterzeit werden eventuell die Spursignale A/B/R unterdrückt und entsprechende Meldungen ausgegeben.

Hinweis:

Die sinnvoll einstellbare Filterzeit ist abhängig von der Strichzahl und der Maximaldrehzahl des Rechteckgebers. Bei Eingabe eines nicht angegebenen Wertes wird die Filterzeit automatisch auf den nächst liegenden Wert korrigiert. Es erfolgt in diesem Fall keine Meldung.

Die wirksame Filterzeit wird in r0452 angezeigt.

p0439[0...n]	Geber Hochlaufzeit / Geb Hochlaufzeit		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [ms]	Max 65535 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufzeit für den Geber. Nach dieser Zeit liefert der Geber stabile Spursignale.		
Achtung:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt.		
p0440[0...n]	Geber Seriennummer kopieren / Geb Ser_nr kopier		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Kopieren der aktuellen Seriennummer des zu diesem Geberdatensatz (Encoder Data Set, EDS) gehörenden Gebers nach p0441 ... p0445. Beispiel: Mit p0440[0] = 1 wird die Seriennummer des zu EDS0 gehörenden Gebers nach p0441[0] ... p0445[0] kopiert.		
Wert:	0: Keine Aktion 1: Seriennummer übernehmen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464, p1990		
Hinweis:	Bei Gebern mit Seriennummer wird ein Gebertausch überwacht, um bei Motorgebern den Kommutierungswinkel- abgleich bzw. bei direkten Messsystemen mit Absolutwertinformation den Absolutabgleich anzufordern. Mit p0440 kann die Seriennummer übernommen werden, die ab dann für die Überwachung herangezogen wird. Ein Kopiervorgang wird in folgenden Fällen automatisch gestartet: 1.) Bei Inbetriebnahme von Motoren 1FT6, 1FK6, 1FK7. 2.) Beim Schreiben von p0431. 3.) Bei p1990 = 1. Am Ende des Kopiervorgangs wird automatisch p0440 = 0 gesetzt. Zur permanenten Übernahme der kopierten Werte ist nichtflüchtig zu speichern (p0977).		
p0441[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1 / Geb IBN Ser_nr 1		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Seriennummer Teil 1 des Gebers bei der Inbetriebnahme.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0440, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464 Siehe auch: F07414		
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.		
p0442[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2 / Geb IBN Ser_nr 2		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Seriennummer Teil 2 des Gebers bei der Inbetriebnahme.		

Abhängigkeit: Siehe auch: p0440, p0441, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Siehe auch: F07414

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

p0443[0...n] Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3 / Geb IBN Ser_nr 3

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

Beschreibung: Seriennummer Teil 3 des Gebers bei der Inbetriebnahme.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0440, p0441, p0442, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Siehe auch: F07414

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

p0444[0...n] Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4 / Geb IBN Ser_nr 4

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

Beschreibung: Seriennummer Teil 4 des Gebers bei der Inbetriebnahme.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0440, p0441, p0442, p0443, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Siehe auch: F07414

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

p0445[0...n] Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5 / Geb IBN Ser_nr 5

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

Beschreibung: Seriennummer Teil 5 des Gebers bei der Inbetriebnahme.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0440, p0441, p0442, p0443, p0444, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Siehe auch: F07414

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

p0446[0...n] Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert / Geb SSI Bit vor

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung der Anzahl der Bits vor dem Absolutwert im SSI-Protokoll.

Vorsicht: Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.

Hinweis: An diese Bits können z. B. Fehlerbit, Warnbit oder Paritybit positioniert werden.

p0447[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Absolutwert / Geb SSI Bit Wert		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 25
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Bits für den Absolutwert im SSI-Protokoll.		
Vorsicht:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		
p0448[0...n]	Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert / Geb SSI Bit nach		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Bits nach dem Absolutwert im SSI-Protokoll.		
Vorsicht:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		
Hinweis:	An diese Bits können z. B. Fehlerbit, Warnbit oder Paritybit positioniert werden.		
p0449[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Füllbits / Geb SSI Füllbits		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Füllbits bei doppelter Absolutwertübertragung im SSI-Protokoll.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0429		
Vorsicht:	Bei Gebern aus der Geberliste (p0400) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt. Bei Auswahl eines Listengebers kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0400 zu beachten.		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur bei p0429.2 = 1 von Bedeutung.		
r0451[0...2]	Kommutierungswinkelfaktor / Geb Kommut_faktor		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4710
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Verhältnisses zwischen elektrischer und mechanischer Pollage.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.		

r0451[0...2]	Kommutierungswinkelfaktor / Geb Kommut_faktor		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4710
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Verhältnisses zwischen elektrischer und mechanischer Pollage.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.		
r0452[0...2]	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige / Geb t_Filt Anz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [µs]	- [µs]	- [µs]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen Filterzeit beim Rechteckgeber. Die Filterzeit wird über p0438 eingestellt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0438		
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.		
r0452[0...2]	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige / Geb t_Filt Anz		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [µs]	- [µs]	- [µs]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen Filterzeit beim Rechteckgeber. Die Filterzeit wird über p0438 eingestellt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0438		
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.		
p0453[0...n]	Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit / Geb_ausw n 0 t_Mes		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.10 [ms]	10000.00 [ms]	1000.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Messzeit für die Auswertung von Drehzahl Null. Werden innerhalb dieser Zeit keine Impulse von der Spur A/B erkannt, so wird der Drehzahlwert Null ausgegeben.		

Abhängigkeit: Siehe auch: r0452

Hinweis: Diese Funktion ist für langsamlaufende Motoren notwendig, um Ist Drehzahlen nahe Null korrekt ausgeben zu können.

r0455[0...2]		Geberkonfiguration erkannt / Geb Konfig akt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_S_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der erkannten Geberkonfiguration.				
	Es ist dafür eine automatische Unterstützung durch den Geber erforderlich (z. B. Geber mit EnDat-Schnittstelle).				
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lineargeber	Ja	Nein	-
	01	Absolutwertgeber	Ja	Nein	-
	02	Multiturngeber	Ja	Nein	-
	03	Spur A/B Rechteck	Ja	Nein	-
	04	Spur A/B Sinus	Ja	Nein	-
	05	Spur C/D	Ja	Nein	-
	06	Hallsensor	Ja	Nein	-
	08	EnDat-Geber	Ja	Nein	-
	09	SSI-Geber	Ja	Nein	-
	10	DRIVE-CLiQ-Geber	Ja	Nein	-
	11	Digitaler Geber	Ja	Nein	-
	12	Äquidistante Nullmarke	Ja	Nein	-
	13	Unregelmäßige Nullmarke	Ja	Nein	-
	14	Abstandscodierte Nullmarke	Ja	Nein	-
	15	Kommutierung mit Nullmarke (nicht ASM)	Ja	Nein	-
	16	Beschleunigung	Ja	Nein	-
	17	Spur A/B analog	Ja	Nein	-
	20	Spannungsebene 5 V	Ja	Nein	-
	21	Spannungsebene 24 V	Ja	Nein	-
	22	Remote Sense (nur SMC30)	Ja	Nein	-
	23	Resolver-Erregung	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0404				
Hinweis:	NM: Nullmarke				
	Der Parameter dient lediglich zur Diagnose.				
	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.				
	Zu Bit 20, 21 (Spannungsebene 5 V, Spannungsebene 24 V):				
	Die Spannungsebene kann nicht erkannt werden. Daher sind diese Bits immer 0.				

r0455[0...2]		Geberkonfiguration erkannt / Geb Konfig akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	
Beschreibung:	Anzeige der erkannten Geberkonfiguration. Es ist dafür eine automatische Unterstützung durch den Geber erforderlich (z. B. Geber mit EnDat-Schnittstelle).			
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3			

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lineargeber	Ja	Nein	-
	01	Absolutwertgeber	Ja	Nein	-
	02	Multiturngeber	Ja	Nein	-
	03	Spur A/B Rechteck	Ja	Nein	-
	04	Spur A/B Sinus	Ja	Nein	-
	05	Spur C/D	Ja	Nein	-
	06	Hallsensor	Ja	Nein	-
	08	EnDat-Geber	Ja	Nein	-
	09	SSI-Geber	Ja	Nein	-
	10	DRIVE-CLiQ-Geber	Ja	Nein	-
	11	Digitaler Geber	Ja	Nein	-
	12	Äquidistante Nullmarke	Ja	Nein	-
	13	Unregelmäßige Nullmarke	Ja	Nein	-
	14	Abstandscodierte Nullmarke	Ja	Nein	-
	15	Kommutierung mit Nullmarke (nicht ASM)	Ja	Nein	-
	16	Beschleunigung	Ja	Nein	-
	17	Spur A/B analog	Ja	Nein	-
	20	Spannungsebene 5 V	Ja	Nein	-
	21	Spannungsebene 24 V	Ja	Nein	-
	22	Remote Sense (nur SMC30)	Ja	Nein	-
	23	Resolver-Erregung	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0404

Hinweis: NM: Nullmarke

Der Parameter dient lediglich zur Diagnose.

Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

Zu Bit 20, 21 (Spannungsebene 5 V, Spannungsebene 24 V):

Die Spannungsebene kann nicht erkannt werden. Daher sind diese Bits immer 0.

r0456[0...2] Geberkonfiguration unterstützt / Geb_konfig unterst

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

-

Beschreibung: Anzeige der vom Sensor Module unterstützten Geberkonfiguration.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lineargeber	Ja	Nein	-
	01	Absolutwertgeber	Ja	Nein	-
	02	Multiturngeber	Ja	Nein	-
	03	Spur A/B Rechteck	Ja	Nein	-
	04	Spur A/B Sinus	Ja	Nein	-
	05	Spur C/D	Ja	Nein	-
	06	Hallsensor	Ja	Nein	-
	08	EnDat-Geber	Ja	Nein	-
	09	SSI-Geber	Ja	Nein	-
	10	DRIVE-CLiQ-Geber	Ja	Nein	-
	11	Digitaler Geber	Ja	Nein	-
	12	Äquidistante Nullmarke	Ja	Nein	-
	13	Unregelmäßige Nullmarke	Ja	Nein	-
	14	Abstandscodierte Nullmarke	Ja	Nein	-
	15	Kommutierung mit Nullmarke (nicht ASM)	Ja	Nein	-
	16	Beschleunigung	Ja	Nein	-
	17	Spur A/B analog	Ja	Nein	-
	20	Spannungsebene 5 V	Ja	Nein	-

21	Spannungsebene 24 V	Ja	Nein	-
22	Remote Sense (nur SMC30)	Ja	Nein	-
23	Resolver-Erregung	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0404

Hinweis: NM: Nullmarke

Der Parameter dient lediglich zur Diagnose.

Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

r0456[0...2] Geberkonfiguration unterstützt / Geb_konfig unterst

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der vom Sensor Module unterstützten Geberkonfiguration.

Index:
[0] = Geber 1
[1] = Geber 2
[2] = Geber 3

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lineargeber	Ja	Nein	-
	01	Absolutwertgeber	Ja	Nein	-
	02	Multiturngeber	Ja	Nein	-
	03	Spur A/B Rechteck	Ja	Nein	-
	04	Spur A/B Sinus	Ja	Nein	-
	05	Spur C/D	Ja	Nein	-
	06	Hallsensor	Ja	Nein	-
	08	EnDat-Geber	Ja	Nein	-
	09	SSI-Geber	Ja	Nein	-
	10	DRIVE-CLiQ-Geber	Ja	Nein	-
	11	Digitaler Geber	Ja	Nein	-
	12	Äquidistante Nullmarke	Ja	Nein	-
	13	Unregelmäßige Nullmarke	Ja	Nein	-
	14	Abstandscodierte Nullmarke	Ja	Nein	-
	15	Kommutierung mit Nullmarke (nicht ASM)	Ja	Nein	-
	16	Beschleunigung	Ja	Nein	-
	17	Spur A/B analog	Ja	Nein	-
	20	Spannungsebene 5 V	Ja	Nein	-
	21	Spannungsebene 24 V	Ja	Nein	-
	22	Remote Sense (nur SMC30)	Ja	Nein	-
	23	Resolver-Erregung	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0404

Hinweis: NM: Nullmarke

Der Parameter dient lediglich zur Diagnose.

Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

r0458[0...2] Sensor Module Eigenschaften / SM Eigenschaften

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der vom Sensor Module unterstützten Eigenschaften.

Index:
[0] = Geber 1
[1] = Geber 2
[2] = Reserviert

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Geberdaten vorhanden	Ja	Nein	-
	01	Motordaten vorhanden	Ja	Nein	-
	02	Anschluss Temperatursensor vorhanden	Ja	Nein	-
	03	Anschluss für PTC bei Motor mit DRIVE-CLiQ zusätzlich vorhanden	Ja	Nein	-
	04	Modultemperatur vorhanden	Ja	Nein	-
	05	Absolutwertgeber p0408/p0421 keine Zweierpotenz	Ja	Nein	-
	06	Sensor Module ermöglicht Parken/Entparken	Ja	Nein	-
	07	Hallsensor mit Istwertinvertierung kombinierbar	Ja	Nein	-
	08	Auswertung über mehrere Temperaturkanäle möglich	Ja	Nein	-
	09	Geberfehler differenziert vorhanden	Ja	Nein	-
	10	Drehzahldiagnose im Sensor Module	Ja	Nein	-
	11	Konfigurieren ohne Zustand Parken möglich	Ja	Nein	-
	12	Erweiterte Funktionen vorhanden	Ja	Nein	-
	13	Erweiterte Geberfehlerbehandlung	Ja	Nein	-
	14	Erweiterte Singleturn/Multiturn-Information vorhanden	Ja	Nein	-
	15	Bewertungszahlen vorhanden	Ja	Nein	-
	16	Pollageidentifikation	Ja	Nein	-
	17	Burst-Oversampling	Ja	Nein	-
	18	Kontinuierliches Oversampling	Ja	Nein	-
	19	Safety-Lageistwerterfassung	Ja	Nein	-
	20	Erweiterte Drehzahlberechnung vorhanden (nur SMC30)	Ja	Nein	-
	21	Nullmarkentoleranz	Ja	Nein	-
	22	Rotorlage Adaption	Ja	Nein	-
	23	Kommutierung mit Nullmarke abwählbar	Ja	Nein	-
	24	Kommutierung mit ausgewählter Nullmarke	Ja	Nein	-
	25	Abschaltung der Geberspannungsversorgung beim Parken unterstützt	Ja	Nein	-
	26	Parken mit Temperatureauswertung	Ja	Nein	-
	27	SSI-Positionswert Extrapolation	Ja	Nein	-
	28	Kubische Korrektur	Ja	Nein	-
	29	Phasenkorrektur	Ja	Nein	-
	30	Amplitudenkorrektur	Ja	Nein	-
	31	Offsetkorrektur	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0437, p0600, p0601

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

Zu Bit 11:

Bei gesetzter Eigenschaft können folgende Parameter geändert werden, ohne dass der Istwert in der Geberschnittstelle ungültig wird (Zustand r0481.14 = 1 "Parkender Geber aktiv"):

p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445

Zu Bit 12:

Die erweiterten Funktionen können über p0437 konfiguriert werden.

Zu Bit 13:

Geberfehler können über Gn_STW.15 quittiert werden.

Zu Bit 14:

Nur für Siemens-interne Verwendung.

Zu Bit 23:

Bei gesetzter Eigenschaft kann die Kommutierung mit Nullmarke über den p0430.23 abgewählt werden.

Zu Bit 24:

Bei gesetzter Eigenschaft kann die Kommutierung auf ausgewählte Nullmarke durchgeführt werden.

r0458[0...2] Sensor Module Eigenschaften / SM Eigenschaften					
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 4704
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige der vom Sensor Module unterstützten Eigenschaften.				
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Geberdaten vorhanden	Ja	Nein	-
	01	Motordaten vorhanden	Ja	Nein	-
	02	Anschluss Temperatursensor vorhanden	Ja	Nein	-
	03	Anschluss für PTC bei Motor mit DRIVE-CLiQ zusätzlich vorhanden	Ja	Nein	-
	04	Modultemperatur vorhanden	Ja	Nein	-
	05	Absolutwertgeber p0408/p0421 keine Zweierpotenz	Ja	Nein	-
	06	Sensor Module ermöglicht Parken/Entparken	Ja	Nein	-
	07	Hallsensor mit Istwertinvertierung kombinierbar	Ja	Nein	-
	08	Auswertung über mehrere Temperaturkanäle möglich	Ja	Nein	-
	09	Geberfehler differenziert vorhanden	Ja	Nein	-
	10	Drehzahldiagnose im Sensor Module	Ja	Nein	-
	11	Konfigurieren ohne Zustand Parken möglich	Ja	Nein	-
	12	Erweiterte Funktionen vorhanden	Ja	Nein	-
	13	Erweiterte Geberfehlerbehandlung	Ja	Nein	-
	14	Erweiterte Singleturn/Multiturn-Information vorhanden	Ja	Nein	-
	15	Bewertungszahlen vorhanden	Ja	Nein	-
	16	Pollageidentifikation	Ja	Nein	-
	17	Burst-Oversampling	Ja	Nein	-
	18	Kontinuierliches Oversampling	Ja	Nein	-
	19	Safety-Lageistwerterfassung	Ja	Nein	-
	20	Erweiterte Drehzahlberechnung vorhanden (nur SMC30)	Ja	Nein	-
	21	Nullmarkentoleranz	Ja	Nein	-
	22	Rotorlage Adaption	Ja	Nein	-
	23	Kommutierung mit Nullmarke abwählbar	Ja	Nein	-
	24	Kommutierung mit ausgewählter Nullmarke	Ja	Nein	-
	25	Abschaltung der Geberspannungsversorgung beim Parken unterstützt	Ja	Nein	-
	26	Parken mit Temperatúrauswertung	Ja	Nein	-
	27	SSI-Positionswert Extrapolation	Ja	Nein	-
	28	Kubische Korrektur	Ja	Nein	-
	29	Phasenkorrektur	Ja	Nein	-
	30	Amplitudenkorrektur	Ja	Nein	-
	31	Offsetkorrektur	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437, p0600, p0601				
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt. Zu Bit 11: Bei gesetzter Eigenschaft können folgende Parameter geändert werden, ohne dass der Istwert in der Geberschnittstelle ungültig wird (Zustand r0481.14 = 1 "Parkender Geber aktiv"): p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445				

Zu Bit 12:

Die erweiterten Funktionen können über p0437 konfiguriert werden.

Zu Bit 13:

Geberfehler können über Gn_STW.15 quittiert werden.

Zu Bit 14:

Nur für Siemens-interne Verwendung.

Zu Bit 23:

Bei gesetzter Eigenschaft kann die Kommutierung mit Nullmarke über den p0430.23 abgewählt werden.

Zu Bit 24:

Bei gesetzter Eigenschaft kann die Kommutierung auf ausgewählte Nullmarke durchgeführt werden.

r0459[0...2]		Sensor Module Eigenschaften erweitert / SM Eigensch erw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige der vom Sensor Module unterstützten erweiterten Eigenschaften.				
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Datalogger	Ja	Nein	-
	01	Nullmarke Flankenerkennung	Ja	Nein	-
	02	Korrektur Lageistwert XIST1	Ja	Nein	-
	04	Flankenauswertung Bit 0	Ja	Nein	-
	05	Flankenauswertung Bit 1	Ja	Nein	-
	06	Drehzahlwert einfrieren bei dn/dt-Fehler	Ja	Nein	-
	07	Nicht korrigierte Geberstriche akkumulieren	Ja	Nein	-
	09	Funktion p0426, p0439 unterstützt	Ja	Nein	-
	10	Puls-/Richtungsschnittstelle	Ja	Nein	-
	11	Störungsbehandlung nach PROFIdrive	Ja	Nein	-
	12	Zusätzliche Meldungen aktivieren	Ja	Nein	-
	13	Absolutlage bei Inkrementalgeber unter- stützt	Ja	Nein	-
	14	Spindelfunktionalität	Ja	Nein	-
	15	Weiterer Temperatursensor vorhanden	Ja	Nein	-
	16	Geber-Innentemperatur vorhanden	Ja	Nein	-
	25	Abwahl Überwachung Multiturndarstellung im Gx_XIST2	Ja	Nein	-
	26	Abwahl Spurüberwachung	Ja	Nein	-
	28	EnDat-Lineargeber Überwachung inkre- mentell/absolut	Ja	Nein	-
	29	EnDat-Geber Initialisierung mit hoher Genauigkeit	Ja	Nein	-
	31	Analoge unipolare Spurüberwachungen	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437				
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt. Zu Bit 09: Es wurde Parameter p0426 oder p0439 verändert. Diese Funktionen werden vom angeschlossenen Sensor Module nicht unterstützt.				

r0459[0...2]		Sensor Module Eigenschaften erweitert / SM Eigensch erw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der vom Sensor Module unterstützten erweiterten Eigenschaften.				
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Datalogger	Ja	Nein	-
	01	Nullmarke Flankenerkennung	Ja	Nein	-
	02	Korrektur Lageistwert XIST1	Ja	Nein	-
	04	Flankenauswertung Bit 0	Ja	Nein	-
	05	Flankenauswertung Bit 1	Ja	Nein	-
	06	Drehzahlwert einfrieren bei dn/dt-Fehler	Ja	Nein	-
	07	Nicht korrigierte Geberstriche akkumulieren	Ja	Nein	-
	09	Funktion p0426, p0439 unterstützt	Ja	Nein	-
	10	Puls-/Richtungsschnittstelle	Ja	Nein	-
	11	Störungsbehandlung nach PROFIdrive	Ja	Nein	-
	12	Zusätzliche Meldungen aktivieren	Ja	Nein	-
	13	Absolutlage bei Inkrementalgeber unter- stützt	Ja	Nein	-
	14	Spindelfunktionalität	Ja	Nein	-
	15	Weiterer Temperatursensor vorhanden	Ja	Nein	-
	16	Geber-Innentemperatur vorhanden	Ja	Nein	-
	25	Abwahl Überwachung Multiturndarstellung im Gx_XIST2	Ja	Nein	-
	26	Abwahl Spurüberwachung	Ja	Nein	-
	28	EnDat-Lineargeber Überwachung inkre- mentell/absolut	Ja	Nein	-
	29	EnDat-Geber Initialisierung mit hoher Genauigkeit	Ja	Nein	-
	31	Analoge unipolare Spurüberwachungen	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437				
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt. Zu Bit 09: Es wurde Parameter p0426 oder p0439 verändert. Diese Funktionen werden vom angeschlossenen Sensor Module nicht unterstützt.				

r0460[0...2] Geber Seriennummer Teil 1 / Geb Ser_nr 1			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 1 des entsprechenden Gebers.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464		

r0460[0...2]	Geber Seriennummer Teil 1 / Geb Ser_nr 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 1 des entsprechenden Gebers.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464		
r0461[0...2]	Geber Seriennummer Teil 2 / Geb Ser_nr 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 2 des entsprechenden Gebers.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464		
r0461[0...2]	Geber Seriennummer Teil 2 / Geb Ser_nr 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 2 des entsprechenden Gebers.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464		
r0462[0...2]	Geber Seriennummer Teil 3 / Geb Ser_nr 3		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 3 des entsprechenden Gebers.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464		

r0462[0...2] Geber Seriennummer Teil 3 / Geb Ser_nr 3

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 3 des entsprechenden Gebers.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Geber 3

Abhängigkeit: Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464

r0463[0...2] Geber Seriennummer Teil 4 / Geb Ser_nr 4

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 4 des entsprechenden Gebers.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

r0463[0...2] Geber Seriennummer Teil 4 / Geb Ser_nr 4

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 4 des entsprechenden Gebers.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Geber 3

Abhängigkeit: Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

r0464[0...2] Geber Seriennummer Teil 5 / Geb Ser_nr 5

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 5 des entsprechenden Gebers.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463

r0464[0...2]	Geber Seriennummer Teil 5 / Geb Ser_nr 5		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer Teil 5 des entsprechenden Gebers.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463		
r0465[0...27]	Geber 1 Identnummer/Seriennummer / Geb1 Id_nr/Ser_nr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Identnummer/Seriennummer von Geber 1. Index 0 = Erstes Zeichen der Identnummer ... Index x = 20 hex (Leerzeichen) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 1 = 2F hex (Schrägstrich) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 2 = 20 hex (Leerzeichen) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 3 = Erstes Zeichen der Seriennummer ... Index y mit Inhalt = Letztes Zeichen der Seriennummer		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.		
Hinweis:	Die einzelnen Zeichen der Identnummer/Seriennummer sind codiert als ASCII-Zeichen vorhanden.		
r0466[0...27]	Geber 2 Identnummer/Seriennummer / Geb2 Id_nr/Ser_nr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Identnummer/Seriennummer von Geber 2. Index 0 = Erstes Zeichen der Identnummer ... Index x = 20 hex (Leerzeichen) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 1 = 2F hex (Schrägstrich) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 2 = 20 hex (Leerzeichen) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 3 = Erstes Zeichen der Seriennummer ... Index y mit Inhalt = Letztes Zeichen der Seriennummer		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.		
Hinweis:	Die einzelnen Zeichen der Identnummer/Seriennummer sind codiert als ASCII-Zeichen vorhanden.		

r0467[0...27]	Geber 3 Identnummer/Seriennummer / Geb3 Id_nr/Ser_nr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Identnummer/Seriennummer von Geber 3. Index 0 = Erstes Zeichen der Identnummer ... Index x = 20 hex (Leerzeichen) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 1 = 2F hex (Schrägstrich) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 2 = 20 hex (Leerzeichen) --> Trennung zwischen Identnummer und Seriennummer Index x + 3 = Erstes Zeichen der Seriennummer ... Index y mit Inhalt = Letztes Zeichen der Seriennummer		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.		
Hinweis:	Die einzelnen Zeichen der Identnummer/Seriennummer sind codiert als ASCII-Zeichen vorhanden.		
p0468[0...n]	Geberschnittstelle / Geberschnittst		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	2
Beschreibung:	Auswahl der Geberschnittstelle.		
Wert:	0: Kein Geber 1: Klemmen-Schnittstelle 2: D-SUB-Schnittstelle 3: DRIVE-CLiQ-Schnittstelle		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0400		
Achtung:	Eine Umkonfiguration der Geberschnittstelle p0468[x] führt zum Zurücksetzen der Geberkonfiguration p0400[x] = 0.		
Hinweis:	Wenn ein Geber über Drive-CLiQ angeschlossen ist, wird dieser von der Auto-IBN als Motorgeber eingestellt. Damit ändert sich der Defaultwert von p0468[0] zu ENC_IF_DQ (Wert 3).		
p0468[0...n]	Geberschnittstelle / Geberschnittst		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	[0] 1 [1] 2
Beschreibung:	Auswahl der Geberschnittstelle.		
Wert:	0: Kein Geber 1: Klemmen-Schnittstelle 2: D-SUB-Schnittstelle 3: DRIVE-CLiQ-Schnittstelle		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0400		
Achtung:	Eine Umkonfiguration der Geberschnittstelle p0468[x] führt zum Zurücksetzen der Geberkonfiguration p0400[x] = 0.		

Hinweis: Wenn ein Geber über Drive-CLiQ angeschlossen ist, wird dieser von der Auto-IBN als Motorgeber eingestellt. Damit ändert sich der Defaultwert von p0468[0] zu ENC_IF_DQ (Wert 3).

r0470[0...2]	Redundanter Groblagewert Gültige Bits / Gültige Bits		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der gültigen Bits des redundanten Groblagewertes.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		

r0471[0...2]	Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits / Fein Bit		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der Bits für die Feinauflösung des redundanten Groblagewertes.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		

r0472[0...2]	Redundanter Groblagewert Relevante Bits / Relevante Bits		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der relevanten Bits für den redundanten Groblagewert.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		

r0474[0...2]	Redundanter Groblagewert Konfiguration / Red Lage Konfig			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	
Beschreibung:	Anzeige der Geberkonfiguration für den redundanten Groblagewert.			
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
	00	Vorwärtszähler	Ja	Nein
	01	Geber CRC Niederstwertiges Byte zuerst	Ja	Nein
				FP
				-
				-

02	Redundanter Groblagewert Höchstwertiges Bit linksbündig	Ja	Nein	-
04	Binärer Vergleich nicht möglich	Ja	Nein	-

r0475[0...2] Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit / Gx_XIST1 Sich MSB

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Bitnummer für das sichere höchstwertige Bit (MSB) der Gx_XIST1-Groblage.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Hinweis: MSB: Most Significant Bit (Höchstwertiges Bit)

r0477[0...2] CO: Messgetriebe Lagedifferenz / Messgetr Lagediff

CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Lagedifferenz vor dem Messgetriebe zwischen Aus- und Einschalten.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Geber 3

Abhängigkeit: Siehe auch: F31501, F32501

Hinweis: Die Inkremente werden im Format wie r0483 angezeigt. Die Lagedifferenz ist in Geberinkrementen zu lesen.

r0479[0...2] CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Geberlageistwertes Gn_XIST1 nach PROFIdrive zur Diagnose.

Im Unterschied zu r0482 wird der Wert in jedem DRIVE-CLiQ-Basistakt aktualisiert und vorzeichenbehaftet dargestellt.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Vorsicht:




Nach dem Hochlauf bzw. nach einer Datensatzumschaltung steht der neue Wert an Konnektoreingängen, die auf den Konnektorausgang r0479 verschaltet sind, unter Umständen erst nach einigen 100 ms zur Verfügung.

Grund:

Diese Verschaltungen werden im Hintergrund aktualisiert, im Gegensatz zu Verschaltungen zu anderen Konnektorausgängen (z. B. CO: r0482).

Beim azyklischen Lesen von r0479 (z. B. über die Expertenliste) steht der Wert sofort zur Verfügung.

r0479[0...2]	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Geberlageistwertes Gn_XIST1 nach PROFIdrive zur Diagnose. Im Unterschied zu r0482 wird der Wert in jedem DRIVE-CLiQ-Basistakt aktualisiert und vorzeichenbehaftet dargestellt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Vorsicht:	Nach dem Hochlauf bzw. nach einer Datensatzumschaltung steht der neue Wert an Konnektoreingängen, die auf den Konnektorausgang r0479 verschaltet sind, unter Umständen erst nach einigen 100 ms zur Verfügung. Grund: Diese Verschaltungen werden im Hintergrund aktualisiert, im Gegensatz zu Verschaltungen zu anderen Konnektorausgängen (z. B. CO: r0482). Beim azyklischen Lesen von r0479 (z. B. über die Expertenliste) steht der Wert sofort zur Verfügung.		
			
p0480[0...2]	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle / Geb Gn_STW S_q		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 4720, 4750
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Gebersteuerwort Gn_STW nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) werden folgende BICO-Verschaltungen hergestellt: CI: p0480[0] = r2520[0], CI: p0480[1] = r2520[1] und CI: p0480[2] = r2520[2]		
p0480[0...2]	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle / Geb Gn_STW S_q		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4720, 4750
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 0 [1] 0 [2] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Gebersteuerwort Gn_STW nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		

p0480[0...2]				
CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle / Geb Gn_STW S_q				
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16	
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4720, 4750	
CU250S_V_PN (Lagereg)				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	[0] 2520[0]	
			[1] 2520[1]	
			[2] 2520[2]	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Gebersteuerwort Gn_STW nach PROFIdrive.			
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3			
<hr/>				
r0481[0...2]				
CO: Geberzustandswort Gn_ZSW / Geb Gn_ZSW				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704, 4730,	
CU250S_S_PN			4750	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	
Beschreibung:	Anzeige des Geberzustandsworts Gn_ZSW nach PROFIdrive.			
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
	00	Funktion 1 aktiv	Ja	Nein
	01	Funktion 2 aktiv	Ja	Nein
	02	Funktion 3 aktiv	Ja	Nein
	03	Funktion 4 aktiv	Ja	Nein
	04	Wert 1	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden
	05	Wert 2	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden
	06	Wert 3	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden
	07	Wert 4	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden
	08	Messtaster 1 ausgelenkt	Ja	Nein
	09	Messtaster 2 ausgelenkt	Ja	Nein
	11	Geberfehler quittieren aktiv	Ja	Nein
	13	Absolutwert zyklisch	In r0483 angezeigt	Nein
	14	Parkender Geber aktiv	Ja	Nein
	15	Geberfehler	In r0483 angezeigt	Keine
Achtung:	Informationen zu Gn_STW/Gn_ZSW sind z. B. in folgender Literatur zu finden: SINAMICS S120 Funktionshandbuch Antriebsfunktionen			
Hinweis:	Zu Bit 14: Anzeige der Quittierung für "Parkender Geber aktivieren" (Gn_STW.14 = 1) oder Geberlageistwert (Gn_XIST1) ungültig. Zu Bit 14, 15: r0481.14 = 1 und r0481.15 = 0 kann eine der folgenden Ursachen haben: - Geber ist geparkt. - Geber ist deaktiviert. - Geber wird in Betrieb genommen.			

- Kein parametrierter Geber ist vorhanden.
 - Geberdatensatzumschaltung wird durchgeführt.
- r0481.14 = 1 und r0481.15 = 1 hat folgende Bedeutung:
Ein Geberfehler ist aufgetreten und der Geberlageistwert (Gn_XIST1) ist ungültig.

r0481[0...2]		CO: Geberzustandswort Gn_ZSW / Geb Gn_ZSW			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704, 4730, 4750		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Geberzustandsworts Gn_ZSW nach PROFIdrive.				
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Funktion 1 aktiv	Ja	Nein	-
	01	Funktion 2 aktiv	Ja	Nein	-
	02	Funktion 3 aktiv	Ja	Nein	-
	03	Funktion 4 aktiv	Ja	Nein	-
	04	Wert 1	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden	-
	05	Wert 2	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden	-
	06	Wert 3	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden	-
	07	Wert 4	In r0483 angezeigt	Nicht vorhanden	-
	08	Messtaster 1 ausgelenkt	Ja	Nein	-
	09	Messtaster 2 ausgelenkt	Ja	Nein	-
	11	Geberfehler quittieren aktiv	Ja	Nein	9676
	13	Absolutwert zyklisch	In r0483 angezeigt	Nein	-
	14	Parkender Geber aktiv	Ja	Nein	-
	15	Geberfehler	In r0483 angezeigt	Keine	-
Achtung:	Informationen zu Gn_STW/Gn_ZSW sind z. B. in folgender Literatur zu finden: SINAMICS S120 Funktionshandbuch Antriebsfunktionen				
Hinweis:	Zu Bit 14: Anzeige der Quittierung für "Parkender Geber aktivieren" (Gn_STW.14 = 1) oder Geberlageistwert (Gn_XIST1) ungültig. Zu Bit 14, 15: r0481.14 = 1 und r0481.15 = 0 kann eine der folgenden Ursachen haben: - Geber ist geparkt. - Geber ist deaktiviert. - Geber wird in Betrieb genommen. - Kein parametrierter Geber ist vorhanden. - Geberdatensatzumschaltung wird durchgeführt. r0481.14 = 1 und r0481.15 = 1 hat folgende Bedeutung: Ein Geberfehler ist aufgetreten und der Geberlageistwert (Gn_XIST1) ist ungültig.				

r0482[0...2]		CO: Geberlageistwert Gn_XIST1 / Geb Gn_XIST1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704,	
CU250S_S_PN			4735, 4740, 4750	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	
Beschreibung:		Anzeige des Geberlageistwerts Gn_XIST1 nach PROFIdrive.		

Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert
Hinweis:	<ul style="list-style-type: none"> - Dieser Wert wird bei Abwahl der Funktion "Parkender Geber" (r0481.14) gegebenenfalls zurückgesetzt. - In diesem Wert ist das Messgetriebe (p0432, p0433) nur bei aktivierter Lageverfolgung (p0411.0 = 1) berücksichtigt. - Die Aktualisierungszeit bei Lageregelung (EPOS) entspricht dem Lagereglertakt p0115[4]. - Die Aktualisierungszeit im taktsynchronen Betrieb entspricht der Bus-Zykluszeit r2064[1]. - Die Aktualisierungszeit im taktsynchronen Betrieb und mit Lageregelung (EPOS) entspricht dem Lagereglertakt p0115[4]. - Die Aktualisierungszeit im nicht taktsynchronen Betrieb bzw. ohne Lageregelung (EPOS) setzt sich folgendermaßen zusammen: Aktualisierungszeit = 4 * kleinste gemeinsame ganzzahlige Vielfache (KGV) von allen Stromreglertakten (p0115[0]) im Antriebsverbund (Einspeisung + Antriebe). Die minimale Aktualisierungszeit beträgt 1 ms. Beispiel 1: Einspeisung, Servo Aktualisierungszeit = 4 * KGV(250 µs, 125 µs) = 4 * 250 µs = 1 ms Beispiel 2: Einspeisung, Servo, Vector Aktualisierungszeit = 4 * KGV(250 µs, 125 µs, 500 µs) = 4 * 500 µs = 2 ms

r0482[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1 / Geb Gn_XIST1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4735, 4740, 4750
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Geberlageistwerts Gn_XIST1 nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Hinweis:	<ul style="list-style-type: none"> - Dieser Wert wird bei Abwahl der Funktion "Parkender Geber" (r0481.14) gegebenenfalls zurückgesetzt. - In diesem Wert ist das Messgetriebe (p0432, p0433) nur bei aktivierter Lageverfolgung (p0411.0 = 1) berücksichtigt. - Die Aktualisierungszeit bei Lageregelung (EPOS) entspricht dem Lagereglertakt p0115[4]. - Die Aktualisierungszeit im taktsynchronen Betrieb entspricht der Bus-Zykluszeit r2064[1]. - Die Aktualisierungszeit im taktsynchronen Betrieb und mit Lageregelung (EPOS) entspricht dem Lagereglertakt p0115[4]. - Die Aktualisierungszeit im nicht taktsynchronen Betrieb bzw. ohne Lageregelung (EPOS) setzt sich folgendermaßen zusammen: Aktualisierungszeit = 4 * kleinste gemeinsame ganzzahlige Vielfache (KGV) von allen Stromreglertakten (p0115[0]) im Antriebsverbund (Einspeisung + Antriebe). Die minimale Aktualisierungszeit beträgt 1 ms. Beispiel 1: Einspeisung, Servo Aktualisierungszeit = 4 * KGV(250 µs, 125 µs) = 4 * 250 µs = 1 ms Beispiel 2: Einspeisung, Servo, Vector Aktualisierungszeit = 4 * KGV(250 µs, 125 µs, 500 µs) = 4 * 500 µs = 2 ms 		

r0483[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2 / Geb Gn_XIST2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4750
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Geberlageistwerts Gn_XIST2 nach PROFIdrive.		

Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Achtung:	Der Geberlageistwert muss über das Gebersteuerwort Gn_STW.13 angefordert werden.		
Hinweis:	- In diesem Wert ist das Messgetriebe (p0432, p0433) nur bei aktivierter Lageverfolgung (p0411.0 = 1) berücksichtigt. - Wenn GxZSW.15 = 1 (r0481) ist, dann steht in Gx_XIST2 (r0483) ein Fehlercode mit folgender Bedeutung: 1: Geberfehler. 2: Möglicher Lageversatz in Gx_XIST1. 3: Geber Parken nicht möglich. 4: Abbruch Referenzmarkensuche (z. B. Nullmarke nicht vorhanden oder Eingangsklemme für externe Nullmarke nicht eingestellt). 5: Abbruch Referenzwert abholen (z. B. unzulässiger Wechsel von Referenzmarkensuche zu Fliegendem Messen). 6: Abbruch Fliegendes Messen (z. B. Eingangsklemme für Messtaster nicht eingestellt). 7: Abbruch Messwert abholen (z. B. unzulässiger Wechsel von Fliegendem Messen zu Referenzmarkensuche). 8: Abbruch Absolutwertübertragung. 3841: Funktion nicht unterstützt. 4097: Abbruch Referenzmarkensuche wegen Initialisierungsfehler. 4098: Abbruch Fliegendes Messen wegen Initialisierungsfehler. 4099: Abbruch Referenzmarkensuche wegen Messfehler. 4100: Abbruch Fliegendes Messen wegen Messfehler.		
r0483[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2 / Geb Gn_XIST2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4750
CU250S_V_PN	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Geberlageistwerts Gn_XIST2 nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Achtung:	Der Geberlageistwert muss über das Gebersteuerwort Gn_STW.13 angefordert werden.		
Hinweis:	- In diesem Wert ist das Messgetriebe (p0432, p0433) nur bei aktivierter Lageverfolgung (p0411.0 = 1) berücksichtigt. - Wenn GxZSW.15 = 1 (r0481) ist, dann steht in Gx_XIST2 (r0483) ein Fehlercode mit folgender Bedeutung: 1: Geberfehler. 2: Möglicher Lageversatz in Gx_XIST1. 3: Geber Parken nicht möglich. 4: Abbruch Referenzmarkensuche (z. B. Nullmarke nicht vorhanden oder Eingangsklemme für externe Nullmarke nicht eingestellt). 5: Abbruch Referenzwert abholen (z. B. unzulässiger Wechsel von Referenzmarkensuche zu Fliegendem Messen). 6: Abbruch Fliegendes Messen (z. B. Eingangsklemme für Messtaster nicht eingestellt). 7: Abbruch Messwert abholen (z. B. unzulässiger Wechsel von Fliegendem Messen zu Referenzmarkensuche). 8: Abbruch Absolutwertübertragung. 3841: Funktion nicht unterstützt. 4097: Abbruch Referenzmarkensuche wegen Initialisierungsfehler. 4098: Abbruch Fliegendes Messen wegen Initialisierungsfehler. 4099: Abbruch Referenzmarkensuche wegen Messfehler. 4100: Abbruch Fliegendes Messen wegen Messfehler.		

r0484[0...2]	CO: Redundante Gebergroblage + CRC / Geb Red Lage+CRC		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der redundanten Gebergroblage einschließlich CRC (Cyclic Redundancy Check). Obere 16 Bits: CRC über redundante Gebergroblage. Untere 16 Bits: Redundante Gebergroblage. Bei einem Sensor Module SMx ist die Zählrichtung der Gebergroblage entgegengesetzt zu r0482 (Geberlageistwert Gn_XIST1). Der Wert enthält 2 Bit Feinauflösung. Bei einem DRIVE-CLiQ-Geber ist die Zählrichtung der Gebergroblage gleichgesinnt zu r0482.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Die Werte sind gültig bei aktivierter Safety-Lageistwerterfassung (p0430.19 = 1). Siehe auch: p0430		
Hinweis:	Dieser Absolutwert ändert sich im Gegensatz zu r0482 bei Abwahl der Funktion "Parkende Achse" nicht.		
r0485[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohrtwert inkrementell / Geberrohrtwert ink		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Rohwertes des inkrementellen Geberistwertes vor dem Messgetriebe.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
r0486[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohrtwert absolut / Geberrohrtwert abs		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Rohwertes des absoluten Geberistwertes vor dem Messgetriebe.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		

r0487[0...2] Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW / Geb Gn_STW

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 4704, 4720, 4740
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Gebersteuerwortes Gn_STW nach PROFIdrive zur Diagnose.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Funktion 1 anfordern	Ja	Nein	-
	01	Funktion 2 anfordern	Ja	Nein	-
	02	Funktion 3 anfordern	Ja	Nein	-
	03	Funktion 4 anfordern	Ja	Nein	-
	04	Kommando Bit 0 anfordern	Ja	Nein	-
	05	Kommando Bit 1 anfordern	Ja	Nein	-
	06	Kommando Bit 2 anfordern	Ja	Nein	-
	07	Mode Fliegendes Messen/Referenzmarken-suche	Fliegendes Messen	Referenzmarken	-
	13	Absolutwert zyklisch anfordern	Ja	Nein	-
	14	Parkender Geber anfordern	Ja	Nein	-
	15	Geberfehler quittieren anfordern	Ja	Nein	-

Achtung: Informationen zu Gn_STW/Gn_ZSW sind der entsprechenden Produktdokumentation zu entnehmen.

Hinweis: Die Signalquelle für das Gebersteuerwort wird mit p0480 eingestellt.

r0487[0...2] Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW / Geb Gn_STW

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 4704, 4720, 4740
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Gebersteuerwortes Gn_STW nach PROFIdrive zur Diagnose.

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Geber 3


Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Funktion 1 anfordern	Ja	Nein	-
	01	Funktion 2 anfordern	Ja	Nein	-
	02	Funktion 3 anfordern	Ja	Nein	-
	03	Funktion 4 anfordern	Ja	Nein	-
	04	Kommando Bit 0 anfordern	Ja	Nein	-
	05	Kommando Bit 1 anfordern	Ja	Nein	-
	06	Kommando Bit 2 anfordern	Ja	Nein	-
	07	Mode Fliegendes Messen/Referenzmarken-suche	Fliegendes Messen	Referenzmarken	-
	13	Absolutwert zyklisch anfordern	Ja	Nein	-
	14	Parkender Geber anfordern	Ja	Nein	-
	15	Geberfehler quittieren anfordern	Ja	Nein	-

Achtung: Informationen zu Gn_STW/Gn_ZSW sind der entsprechenden Produktdokumentation zu entnehmen.

Hinweis: Die Signalquelle für das Gebersteuerwort wird mit p0480 eingestellt.

p0488[0...2]	Messtaster 1 Eingangsklemme / Messtaster 1 Eing		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4740
	Min 0	Max 27	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme zum Anschließen von Messtaster 1.		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0489, p0490, p0728		
Achtung:	Zur Klemmenbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310. Zur Auswahl der Werte: Bei CX32, NX10 und NX15 können nur DI/DO 8, 9, 10, 11 als schnelle Eingänge ausgewählt werden (siehe Gerätehandbuch).		
Hinweis:	DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional) Die Klemme muss als Eingang eingestellt sein (p0728). Siehe Geberschnittstelle bei PROFIdrive. Bei abgewiesener Parametrierung ist zu prüfen, ob die Klemme nicht bereits in p0580, p0680, p2517 oder p2518 verwendet wird.		
p0489[0...2]	Messtaster 2 Eingangsklemme / Messtaster 2 Eing		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4740
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 27	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme zum Anschließen von Messtaster 2.		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0488, p0490, p0728		
Achtung:	Zur Klemmenbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310. Zur Auswahl der Werte: Bei CX32, NX10 und NX15 können nur DI/DO 8, 9, 10, 11 als schnelle Eingänge ausgewählt werden (siehe Gerätehandbuch).		
Hinweis:	DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional) Die Klemme muss als Eingang eingestellt sein (p0728). Siehe Geberschnittstelle bei PROFIdrive. Bei abgewiesener Parametrierung ist zu prüfen, ob die Klemme nicht bereits in p0580, p0680, p2517 oder p2518 verwendet wird.		

p0489[0...2] Messtaster 2 Eingangsklemme / Messtaster 2 Eing					
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min 0	Max 27	Werkseinstellung 0		
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme zum Anschließen von Messtaster 2.				
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)				
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0488, p0490, p0728				
Hinweis:	DI: Digital Input (Digitaleingang)				
<hr/>					
p0490 Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren / MT oder NM_ers inv					
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4740		
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung zur Invertierung der digitalen Eingangssignale beim Anschluss eines Messtasters oder eines Nullmarkenersatzes.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	24	Reserviert	Invertiert	Nicht invertiert	-
	25	Reserviert	Invertiert	Nicht invertiert	-
	26	Reserviert	Invertiert	Nicht invertiert	-
	27	Reserviert	Invertiert	Nicht invertiert	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0488, p0489, p0493, p0728				
Achtung:	Zur Auswahl der Werte: Bei CX32, NX10 und NX15 können nur DI/DO 8, 9, 10, 11 als schnelle Eingänge ausgewählt werden (siehe Gerätehandbuch). Zur Klemmenbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310.				
Hinweis:	Die Klemme muss als Eingang eingestellt werden. Das Invertieren der Messtaster bzw. des Nullmarkenersatzes hat keine Auswirkung auf die Statusanzeigen der Digitaleingänge (r0721, r0722, r0723). DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)				
<hr/>					
p0491 Motorgeber Störreaktion GEBER / Störreakt GEBER					
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16		
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0		
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens bei der Störreaktion GEBER (Motorgeber). Damit kann z. B. bei einem Geberfehler automatisch auf geberlosen Betrieb mit einem gewünschten Abschaltverhalten umgestellt werden.				

Wert:	0: Geberfehler führt zu AUS2 1: Geberfehler führt zu geberlosem Betrieb und Weiterfahren 2: Geberfehler führt zu geberlosem Betrieb und AUS1 3: Geberfehler führt zu geberlosem Betrieb und AUS3 4: Geberfehler führt zu Gleichstrombremsung 5: Geberfehler führt zu geberlosem Betrieb, Weiterfahren, Warnung
Abhängigkeit:	Die folgenden Parameter sind für den geberlosen Betrieb von Bedeutung:
Vorsicht:	Bei Wert = 1, 2, 3, 5 gilt: - Der geberlose Betrieb muss in Betrieb genommen sein. Bei Wert = 1 gilt: - Der Motor wird trotz eines aufgetretenen Geberfehlers des Motorgebers weiter angetrieben.
	
Hinweis:	Bei Wert = 1, 2, 3, 5 gilt: - Siehe Zustandssignal "Geberloser Betrieb aufgrund Störung" (BO: r1407.13). - Wird mit Setzen von r1407.13 auf einen anderen Antriebsdatensatz umgeschaltet (z. B. Verschaltung von p0820), so muss die Steuerungs- oder Regelungsart p1300 dieses Datensatzes mit der des ursprünglichen Datensatzes übereinstimmen (z. B. p1300 = 21). Der geberlose Regelungsbetrieb bleibt bei Umschaltung erhalten. Bei Wert = 4 gilt: - Der Wert kann nur bei p1231 = 4 für alle Datensätze eingestellt werden. - Die Gleichstrombremsung muss in Betrieb genommen sein (p1232, p1233, p1234). Bei Wert = 5 gilt: Gleiche Funktion wie bei Wert = 1. Geberfehler werden aber als Warnung ausgegeben und das Meldebit "Störung wirksam" (r2139.3) wird nicht gesetzt. Um wieder in den Betrieb mit Geber zu kommen ist eine Quittierung der Geberfehler über die Geberschnittstelle erforderlich.

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus / n_diff max/Abt_zyk		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der maximal erlaubten Drehzahldifferenz innerhalb der Abtastzeit des Stromreglers bei Rechteckgebern. Bei Überschreitung des Wertes wird je nach p0491 auf geberlose Drehzahl-/Drehmomentregelung gewechselt oder der Antrieb ausgeschaltet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F31118, A31418, F32118, A32418		
Hinweis:	Bei einem Wert von 0.0 wird die Überwachung der Drehzahländerung ausgeschaltet. Wird die eingestellte maximale Drehzahldifferenz nur für eine Abtastzeit des Stromreglers überschritten, so wird eine entsprechende Warnung ausgegeben. Erfolgt eine Überschreitung in mehreren Abtastzeiten, so wird eine entsprechende Störung ausgegeben.		

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus / n_diff max/Abt_zyk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der maximal erlaubten Drehzahldifferenz innerhalb der Abtastzeit des Stromreglers bei Rechteckgebern. Bei Überschreitung des Wertes wird je nach p0491 auf geberlose Drehzahl-/Drehmomentregelung gewechselt oder der Antrieb ausgeschaltet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F31118, A31418, F32118, A32418		

Hinweis: Bei einem Wert von 0.0 wird die Überwachung der Drehzahländerung ausgeschaltet.
 Wird die eingestellte maximale Drehzahldifferenz nur für eine Abtastzeit des Stromreglers überschritten, so wird eine entsprechende Warnung ausgegeben. Erfolgt eine Überschreitung in mehreren Abtastzeiten, so wird eine entsprechende Störung ausgegeben.
 Bei VECTOR gilt:
 Der Parameter wird nur bei Anwahl von p0340 = 1, 3 vorgelegt.
 Bei SERVO, VECTORMV gilt:
 Der für die Überwachung verwendete Drehzahlwert ist eine gleitende Mittelung zwischen p0115[0] und p0115[1].

p0493[0...n] Nullmarkenauswahl Eingangsklemme / NM_ausw Eing_kl			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 27	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme zur Auswahl der Referenzmarke über BERO-/Schaltsignal beim Referenzieren mit mehreren Nullmarken. Die Geberschnittstelle liefert die Position der Referenzmarke, die unmittelbar nach der positiven Flanke des BERO-Signals erkannt wurde.		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0490		
Achtung:	Bei CX32, NX10 und NX15 können nur DI/DO 9, 10, 11 als schnelle Eingänge ausgewählt werden (siehe Gerätehandbuch). Zur Klemmenbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310.		
Hinweis:	Siehe Geberschnittstelle bei PROFIdrive. Die Klemme muss als Eingang eingestellt sein (p0728). Bei p0493 = 0 (Werkseinstellung) gilt: - Es erfolgt keine Verknüpfung der Referenzmarkensuche mit einem Eingangssignal. Bei p0493 > 0 gilt: - Es wird die positive Flanke des Eingangssignals ausgewertet. Soll die negative Flanke ausgewertet werden, so muss eine Signalinvertierung über p0490 parametrisiert werden. - Bei abgewiesener Änderung des Parameters ist zu prüfen, ob die Eingangsklemme nicht bereits in p0580, p0680, p2517 oder p2518 verwendet wird.		

p0493[0...n] Nullmarkenauswahl Eingangsklemme / NM_ausw Eing_kl			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 27	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme zur Auswahl der Referenzmarke über BERO-/Schaltsignal beim Referenzieren mit mehreren Nullmarken. Die Geberschnittstelle liefert die Position der Referenzmarke, die unmittelbar nach der positiven Flanke des BERO-Signals erkannt wurde.		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4)		

	26: DI/DO 26 (X208-5)
	27: DI/DO 27 (X208-6)
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0490
Hinweis:	Siehe Geberschnittstelle bei PROFIdrive. Die Klemme muss als Eingang eingestellt sein (p0728). Bei p0493 = 0 (Werkseinstellung) gilt: - Es erfolgt keine Verknüpfung der Referenzmarkensuche mit einem Eingangssignal. Bei p0493 > 0 gilt: - Es wird die positive Flanke des Eingangssignals ausgewertet. Soll die negative Flanke ausgewertet werden, so muss eine Signalinvertierung über p0490 parametrisiert werden. - Bei abgewiesener Änderung des Parameters ist zu prüfen, ob die Eingangsklemme nicht bereits in p0580, p0680, p2517 oder p2518 verwendet wird.

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	27	0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme zum Anschließen eines Nullmarkenersatzes (externe Gebernulmarke).		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0490		
Hinweis:	Siehe Geberschnittstelle bei PROFIdrive. Die Klemme muss als Eingang eingestellt sein.		

p0496[0...2]	Geber Diagnosesignal Auswahl / Geb Diag Ausw		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	86	0
Beschreibung:	Auswahl des in r0497, r0498 und r0499 auszugebenden Tracesignals für die Geberdiagnose.		
Wert:	0: Inaktiv 1: r0497: Mechanische Umdrehung 10: r0498: Rohwert Spur A, r0499: Rohwert Spur B 11: r0498: Feinlage X (-A/2), r0499: Feinlage Y (-B/2) 12: r0498: Feinlage Phi, r0499: - 13: r0498: Offsetkorrektur X, r0499: Offsetkorrektur Y 14: r0498: Phasenkorrektur X, r0499: Amplitudenkorrektur Y 15: r0498: Kubische Korrektur X, r0499: Feinlage X 16: r0498: Überabtastung Kanal A, r0499: Überabtastung Kanal B 17: r0498: Fächer Betrag, r0499: Fächer Nummer 18: r0498: Überabtastung Winkel, r0499: Überabtastung Betrag 20: r0498: Rohwert Spur C, r0499: Rohwert Spur D 21: r0498: CD-Lage X (-D/2), r0499: CD-Lage Y (C/2) 22: r0498: CD-Lage Phi, r0499: CD-Lage Phi - mechanische Umdrehung 23: r0497: Nullmarke Status 24: r0498: Rohwert Spur R, r0499: Nullmarke Status 25: r0498: Rohwert Spur A, r0499: Rohwert Spur R 30: r0497: Absolutposition seriell 31: r0497: Absolutposition inkremental 32: r0497: Nullmarkenposition 33: r0497: Korrektur Absolutlage Differenz		

40: r0498: Rohtemperatur, r0499: Temperatur in 0.1 °C
 41: r0498: Widerstand in 0.1 Ohm, r0499: Temperatur in 0.1 °C
 42: r0497: Widerstand 2500 Ohm
 51: r0497: Absolutwert Drehzahldifferenz (dn/dt)
 52: r0497: Xist1 Korrigierte Quadranten
 60: Analogsensor: r0498: Rohwert Kanal A, r0499: Rohwert Kanal B
 61: Analogsensor: r0498: Feinlage Kanal A, r0499: Feinlage Kanal B
 62: Analogsensor: r0498: Feinlage vor Kennlinie, r0499: -
 70: Resolver: r0498: Übersetzungsverhältnis, r0499: Phase
 80: Spindel: r0498: Sensor S1 (roh), r0499: Sensor S4 (roh)
 81: Spindel: r0498: Sensor S5 (roh), r0499: -
 85: Spindel: r0498: Sensor S1 (cal), r0499: Sensor S4 (cal)
 86: Spindel: r0498: Sensor S5 (cal), r0499: -

Index: [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: r0497, r0498, r0499

Achtung: Die Einstellmöglichkeit ist von folgenden Eigenschaften abhängig:
 Sensor Module Typ, Hardware-Version, Firmware-Version (Sensor Module und Control Unit), Bestellnummer (letzte Ziffer).

Es werden nicht alle Kombinationen unterstützt.

Hinweis: Zu p0496 = 1: 360 ° <--> 2³²
 Zu p0496 = 10 (Resolver): 2900 mV <--> 26214 dez
 Zu p0496 = 10 (int. Resolver): 1300 mV <--> 11750 dez
 Zu p0496 = 10, 20 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 21299 dez
 Zu p0496 = 11 (Resolver): 2900 mV <--> 13107 dez, prozessorinterner Offset ist korrigiert
 Zu p0496 = 11 (int. Resolver): 1300 mV <--> 5875 dez, prozessorinterner Offset ist korrigiert
 Zu p0496 = 11, 21 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dez, prozessorinterner Offset ist korrigiert
 Zu p0496 = 12: 180 ° Feinlage <--> 32768 dez
 Zu p0496 = 13 (Resolver): 2900 mV <--> 13107 dez
 Zu p0496 = 13 (int. Resolver): 1300 mV <--> 5875 dez
 Zu p0496 = 13 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dez
 Zu p0496 = 14: 1 ° <--> 286 dez, 100% <--> 16384 dez
 Zu p0496 = 15: 100 % <--> 16384 dez
 Zu p0496 = 16 (Resolver): Kanal A: 2900 mV <--> 26214 dez, Kanal B: 2900 mV <--> 26214 dez
 Zu p0496 = 16 (int. Resolver): Kanal A: 1300 mV <--> 11750 dez, Kanal B: 1300 mV <--> 11750 dez
 Zu p0496 = 16 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): Kanal A: 500 mV <--> 21299 dez, Kanal B: 500 mV <--> 21299 dez
 Zu p0496 = 17 (Resolver): Betrag: 2900 mV <--> 13107 dez, Nummer: 1 ... 8
 Zu p0496 = 17 (int. Resolver): Betrag: 1300 mV <--> 5875 dez, Nummer: 1 ... 8
 Zu p0496 = 17 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): Betrag: 500 mV <--> 10650 dez, Nummer: 1 ... 8
 Zu p0496 = 18 (Resolver): Winkel: Signalperiode <--> 2¹⁶, Betrag: 2900 mV <--> 13107 dez
 Zu p0496 = 18 (int. Resolver): Winkel: Signalperiode <--> 2¹⁶, Betrag: 1300 mV <--> 5875 dez
 Zu p0496 = 18 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): Winkel: Signalperiode <--> 2¹⁶, Betrag: 500 mV <--> 10650 dez
 Zu p0496 = 22: 180 ° <--> 32768 dez
 Zu p0496 = 23, 24: r0497.31 (r0499.15) für mindestens 1 Stromreglertakt gesetzt wenn Gebernullmarke erkannt
 Zu p0496 = 24, 25: 500 mV <--> 21299 dez
 Zu p0496 = 30: Rotatorisch: 1 Singleturn-Messschritt <--> 1 dez, Linear: 1 Messschritt <--> 1 dez
 Zu p0496 = 31: Absolutposition inkremental in 1/4 Geberstrichen
 Zu p0496 = 32: Nullmarkenposition in 1/4 Geberstrichen
 Zu p0496 = 33: Zählerkorrektur Absolutwert in 1/4 Geberstrichen
 Zu p0496 = 40: r0498 <--> (R_KTY/1 kOhm - 0.9) * 32768
 Zu p0496 = 42: 2500 Ohm <--> 2³²
 Zu p0496 = 51: 1 1/min <--> 1000 dez
 Zu p0496 = 52: In 1/4 Geberstrichen
 Zu p0496 = 60: Spannung Kanal A in mV, Spannung Kanal B in mV
 Zu p0496 = 61: Kanal A: Geberperiode <--> 2¹⁶, Kanal B: Geberperiode <--> 2¹⁶

Zu p0496 = 62: Geberperiode <--> 2¹⁶
 Zu p0496 = 70: Ü: 100 % <--> 10000 dez, Phase: 180 ° <--> 18000 dez
 Zu p0496 = 80, 81, 85, 86: 1V <--> 1000 inc

r0497[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort / Geb Diag DW		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Tracesignals zur Geberdiagnose (Doppelwort).
 Das auszugebende Signal wird über p0496 ausgewählt.

Index: [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0496, r0498, r0499

r0497[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort / Geb Diag DW		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Tracesignals zur Geberdiagnose (Doppelwort).
 Das auszugebende Signal wird über p0496 ausgewählt.

Index: [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Geber 3

Abhängigkeit: Siehe auch: p0496, r0498, r0499


r0498[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort / Geb Diag Low-Wort		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Tracesignals zur Geberdiagnose (Low-Anteil).
 Das auszugebende Signal wird über p0496 ausgewählt.

Index: [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0496, r0497, r0499

r0498[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort / Geb Diag Low-Wort		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Tracesignals zur Geberdiagnose (Low-Anteil). Das auszugebende Signal wird über p0496 ausgewählt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0496, r0497, r0499		
r0499[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal High-Wort / Geb Diag High-Wort		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Tracesignals zur Geberdiagnose (High-Anteil). Das auszugebende Signal wird über p0496 ausgewählt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0496, r0497, r0498		
r0499[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal High-Wort / Geb Diag High-Wort		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Tracesignals zur Geberdiagnose (High-Anteil). Das auszugebende Signal wird über p0496 ausgewählt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0496, r0497, r0498		
p0500	Technologische Anwendung (Applikation) / Tec Anwendung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 5), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	100	102	100
Beschreibung:	Einstellung der technologischen Anwendung. Der Parameter beeinflusst die Berechnung von Steuerungs- und Regelungsparametern, die z. B. über p0578 angestoßen wird.		

Wert:	100: Standardantrieb (SERVO) 101: Vorschubantrieb (Grenzstrom-Begrenzung) 102: Spindelantrieb (Bemessungsstrom-Begrenzung)
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1530, p1531, p2000, p2175, p2177
Vorsicht:	Nach dem Umstellen der technologischen Anwendung und anschließender Berechnung der Steuerungs- und Regelungsparameter kann sich das Verhalten des Motors sehr stark verändert haben (z. B. gleicher Sollwert führt aufgrund anderer Bezugsdrehzahl zu höherer Drehzahl). Das erste Anfahren des Motors ist deshalb entsprechend vorsichtig durchzuführen.
	
Hinweis:	Die Berechnung der von der technologischen Anwendung abhängigen Parameter kann wie folgt aufgerufen werden: - Beim Verlassen der Schnellinbetriebnahme mittels p3900 > 0 - Beim Schreiben von p0340 = 1, 3, 5 - Beim Schreiben von p0578 = 1 Bei p0500 = 100 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt: - p1520/p1521 = Motor-Bemessungsdrehmoment (r0333) - p1530/p1531 = $2 \cdot \pi \cdot r0333 \cdot p0311$ (rotatorisch) bzw. $r0333 \cdot p0311$ (linear) - p2000 = Motor-Bemessungsdrehzahl (p0311) (nur bei p0340 = 1, p3900 > 0) - p2175 = Werkseinstellung - p2177 = Werkseinstellung Bei p0500 = 101 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt: - p1520/p1521 = Drehmoment bei Motor-Maximalstrom (p0323) - p1530/p1531 = Leistung bei Motor-Maximalstrom (p0323) und Motor-Bemessungsdrehzahl (p0311) - p2000 = Motor-Bemessungsdrehzahl (p0311) (nur bei p0340 = 1, p3900 > 0) - p2175 = Maximalwert - p2177 = 0.2 s Bei p0500 = 102 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt: - p1520/p1521 = Motor-Bemessungsdrehmoment (r0333) - p1530/p1531 = $2 \cdot \pi \cdot r0333 \cdot p0311$ (rotatorisch) bzw. $r0333 \cdot p0311$ (linear) - p2000 = Motor-Maximaldrehzahl (p0322) falls p0322 ungleich 0, sonst Motor-Bemessungsdrehzahl (p0311) (nur bei p0340 = 1, p3900 > 0) - p2175 = Werkseinstellung - p2177 = Werkseinstellung

p0500 Technologische Anwendung (Applikation) / Tec Anwendung			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 5), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der technologischen Anwendung. Der Parameter beeinflusst die Berechnung von Steuerungs- und Regelungsparametern, die z. B. über p0340 = 5 angestoßen wird.		
Wert:	0: Standardantrieb 1: Pumpen und Lüfter 2: Geberlose Regelung bis f = 0 (Passive Lasten) 3: Pumpen und Lüfter, Wirkungsgradoptimierung		
Achtung:	Wird die technologische Applikation innerhalb der Inbetriebnahme (p0010 = 1, 5, 30) auf p0500 = 0 ... 3 eingestellt, so wird die Betriebsart (p1300) entsprechend vorgelegt.		
Hinweis:	Die Berechnung der von der technologischen Anwendung abhängigen Parameter kann wie folgt aufgerufen werden: - Beim Verlassen der Schnellinbetriebnahme mittels p3900 > 0 - Beim Schreiben von p0340 = 1, 3, 5		

Bei p0500 = 0 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt:

- p1574 = 10 V
- p1750.2 = 0
- p1802 = 4 (RZM/FLB ohne Übersteuerung) (PM240: p1802 = 0, PM260: p1802 = 2)
- p1803 = 106 % (PM260: p1803 = 103 %)

Bei p0500 = 1 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt:

- p1574 = 2 V
- p1750.2 = 0
- p1802 = 4 (RZM/FLB ohne Übersteuerung) (PM240: p1802 = 0)
- p1803 = 106 % (PM260: p1803 = 103 %)

Bei p0500 = 2 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt:

- p1574 = 2 V (Fremderregten Synchronmotor: 4 V)
- p1750.2 = 1
- p1802 = 4 (RZM/FLB ohne Übersteuerung) (PM240: p1802 = 0)
- p1803 = 106 % (PM260: p1803 = 103 %)

Bei p0500 = 3 und Anstoß zur Berechnung werden folgende Parameter gesetzt:

- p1574 = 2 V
- p1750.2 = 1
- p1802 = 4 (RZM/FLB ohne Übersteuerung) (PM240: p1802 = 0)
- p1803 = 106 % (PM260: p1803 = 103 %)

Zu p1750:

Die Einstellung von p1750 ist nur bei Asynchronmotoren relevant.

p1750.2 = 1: Geberlose Regelung der Asynchronmaschine bis Frequenz Null wirksam.

Diese Betriebsart ist für passive Lasten möglich. Darunter fallen Anwendungen, bei denen die Last kein generatorisches Drehmoment beim Losfahren erzeugt und der Motor bei Impulssperre selbst zum Stillstand kommt.

Zu p1802 / p1803:

p1802 und p1803 werden in allen Fällen nur dann verändert, wenn kein Sinusausgangsfiler (p0230 = 3, 4) angewählt ist.

p0505

Einheitensystem Auswahl / Einheitensys Ausw

Zugriffsstufe: 1

Berechnet: -

Datentyp: Integer16

Änderbar: C(5)

Normierung: -

Dyn. Index: -

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: -

Min

Max

Werkseinstellung

1

4

1

Beschreibung:

Einstellung des aktuellen Einheitensystems.

Wert:

- 1: Einheitensystem SI
- 2: Einheitensystem Bezogen/SI
- 3: Einheitensystem US
- 4: Einheitensystem Bezogen/US

Abhängigkeit:

Der Parameter kann bei vorhandener Steuerungshoheit nicht verändert werden.

Vorsicht:

Wird eine bezogene Darstellung gewählt und werden nachträglich die Bezugsparameter (z. B. p2000) geändert, so wird die physikalische Bedeutung einiger Regelungsparameter mit angepasst. Dadurch kann sich das Regelungsverhalten ändern (siehe p1576, p1621, p1744, p1752, p1755 und p1609, p1612, p1619, p1620).



Hinweis:

Bezugsparameter für das Einheitensystem % sind beispielsweise p2000 ... p2004. Diese werden je nach Auswahl mit SI- oder US-Einheiten angezeigt.

p0528	Reglerverstärkung Einheitsystem / Reg_verst Einh_sys		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(5)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Einheitsystems für die Reglerverstärkungen.		
Wert:	0: Darstellung physikalisch/% (p0505) 1: Darstellung dimensionslos (bezogen)		
Hinweis:	Bei p0528 = 0 (physikalisch/%) gilt: Es können die abhängigen Parameter über p0505 zwischen physikalischer und %-Darstellung umgeschaltet werden. Bei SERVO (r0107) gilt: Der Parameter wird mit dem Wert 0 vorgelegt und ist nicht änderbar.		
p0530[0...n]	Lager Ausführung Auswahl / Lager Ausfüh Ausw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 104	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Ausführung des Lagers. Entsprechend der eingegebenen Ausführung des Lagers wird seine Codenummer (p0531) automatisch eingestellt. 0 = Keine Angabe 1 = Manuelle Eingabe 101 = STANDARD 102 = PERFORMANCE 103 = HIGH PERFORMANCE 104 = ADVANCED LIFETIME		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0301, p0531, p0532, p1082		
Vorsicht:	Bei p0530 = 101, 102, 103, 104 ist die Maximaldrehzahl des Lagers (p0532) schreibgeschützt. Der Schreibschutz wird bei p0530 = 1 aufgehoben.		
Achtung:	Wird p0530 innerhalb der Schnell-Inbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnell-Inbetriebnahme gehört, passend vorgelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall. Die Maximaldrehzahl des Lagers geht in die Begrenzung der Maximaldrehzahl p1082 ein.		
Hinweis:	Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ kann nur p0530 = 1 eingestellt werden.		
p0531[0...n]	Lager Codenummer Auswahl / Lager Codenr Ausw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Anzeige und Einstellung der Codenummer des Lagers. Bei Einstellung von p0301 und p0530 wird die Codenummer automatisch vorgelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0530 zu beachten.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0301, p0530, p0532, p1082		
Achtung:	Wird p0531 innerhalb der Schnell-Inbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnell-Inbetriebnahme gehört, passend vorgelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall. Die Maximaldrehzahl des Lagers geht in die Begrenzung der Maximaldrehzahl p1082 ein.		

Hinweis: Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ kann p0531 nicht geändert werden.

p0532[0...n] Lager Maximaldrehzahl / Lager n_max			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Maximaldrehzahl des Lagers. Für die Berechnung der Maximaldrehzahl (p1082) gilt: - Bei p0324 = 0 oder p0532 = 0 wird p0322 verwendet. - Bei p0324 > 0 und p0532 > 0 wird der Minimalwert aus beiden Parametern verwendet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0301, p0322, p0324, p0530, p1082		
Vorsicht:	Bei Motoren aus der Motorliste (p0301) wird dieser Parameter vorbelegt, wenn eine Lagerausführung (p0530) ausgewählt wird. Bei Auswahl eines Listenmotors kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0530 zu beachten.		
Achtung:	Wird p0532 innerhalb der Schnell-Inbetriebnahme (p0010 = 1) geändert, so wird die Maximaldrehzahl p1082, die auch zur Schnell-Inbetriebnahme gehört, passend vorbelegt. Dies ist innerhalb der Motorinbetriebnahme (p0010 = 3) nicht der Fall.		

p0570 Sperrliste Werte wirksam Anzahl / Sperrliste Anz			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 50	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Parameter in der Sperrliste p0571. Diese Anzahl von Parametern können von der automatischen Berechnung der Motor- und Regelungsparameter ausgenommen werden (siehe p0340, p0578), beginnend ab Index 0.		
Hinweis:	Bestimmt die Anzahl der zu berücksichtigenden Einträge in p0571. Bei Wert 0 ist die Sperrliste deaktiviert.		

p0571[0...49] Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung / Sperrliste Berechn			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 2142	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Die Sperrliste enthält die Parameter, die von der automatischen Motor- und Regelungsparameterberechnung ausgenommen werden sollen (p0340, p0578).		
Wert:	0: Kein Parameter 348: Einsatzdrehzahl Feldschwächung V _{dc} = 600 V 600: Motortemperatursensor 640: Stromgrenze 1082: Maximaldrehzahl 1441: Drehzahlwert Glättungszeit 1460: Drehzahlregler P-Verstärkung 1462: Drehzahlregler Nachstellzeit 1470: Drehzahlregler P-Verstärkung geberlos 1472: Drehzahlregler Nachstellzeit geberlos 1520: Drehmomentgrenze oben/motorisch 1521: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		

1530: Leistungsgrenze motorisch
 1531: Leistungsgrenze generatorisch
 1590: Flussregler P-Verstärkung
 1592: Flussregler Nachstellzeit
 1656: Stromsollwertfilter Aktivierung
 2141: Drehzahlschwellwert 1
 2142: Hysteresedrehzahl 1

Hinweis: p0570 bestimmt die Zahl der Einträge (angefangen bei Index 0), für die die Sperre gelten soll. In p0572 ist einstellbar, für welche Antriebsdatensätze die Sperrliste gelten soll.

Ist der Eintrag eine Parameternummer eines Motordatensatzes, so wird dieser nicht überschrieben, sobald nur ein Antriebsdatensatz auf diesen Motordatensatz verweist (p0186).

p0572[0...n] Sperrliste aktivieren/deaktivieren / Sperrl akt/deakt

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren der Sperrliste.

Abhängig von dieser Einstellung werden die Parameter der Sperrliste (p0571) bei der Berechnung der Motor- und Regelungsparameter für den jeweiligen Antriebsdatensatz (Drive Data Set, DDS) überschrieben.

Wert:
 0: Nein
 1: Ja

Hinweis:
 Zu Wert = 0:
 Die automatische Berechnung (p0340, p0578) überschreibt auch die Parameter der Sperrliste (p0571).
 Zu Wert = 1:
 Die automatische Berechnung (p0340, p0578) überschreibt nicht die Parameter der Sperrliste (p0571).

p0573 Automatische Bezugswertberechnung sperren / Berechn sperren

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung zum Sperren der Berechnung der Bezugsparameter (z. B. p2000) bei der automatischen Berechnung der Motor- und Regelungsparameter (p0340, p3900).

Wert:
 0: Nein
 1: Ja

Achtung: Die Sperre der Bezugswertberechnung wird aufgehoben, wenn neue Motorparameter (z. B. p0305) eingegeben werden und nur ein Antriebsdatensatz vorhanden ist (p0180 = 1). Dieser Fall entspricht einer Erstinbetriebnahme. Nach der Berechnung der Motor- und Regelungsparameter (p0340, p3900) wird die Sperre der Bezugswertberechnung automatisch wieder aktiviert.

Hinweis:
 Zu Wert = 0:
 Die automatische Berechnung (p0340, p3900) überschreibt die Bezugsparameter.
 Zu Wert = 1:
 Die automatische Berechnung (p0340, p3900) überschreibt nicht die Bezugsparameter.

p0573	Automatische Bezugswertberechnung sperren / Berechn sperren		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Sperren der Berechnung der Bezugsparameter (z. B. p2000) bei der automatischen Berechnung der Motor- und Regelungsparameter (p0340, p3900).		
Wert:	0: Nein 1: Ja		
Achtung:	Die Sperre der Bezugswertberechnung wird aufgehoben, wenn neue Motorparameter (z. B. p0305) eingegeben werden und nur ein Antriebsdatensatz vorhanden ist (p0180 = 1). Dieser Fall entspricht einer Erstinbetriebnahme. Nach der Berechnung der Motor- und Regelungsparameter (p0340, p3900) wird die Sperre der Bezugswertberechnung automatisch wieder aktiviert.		
Hinweis:	Zu Wert = 0: Die automatische Berechnung (p0340, p3900) überschreibt die Bezugsparameter. Zu Wert = 1: Die automatische Berechnung (p0340, p3900) überschreibt nicht die Bezugsparameter.		
p0578[0...n]	Technologieabhängige Parameter berechnen / Tec Par berechn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(5), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Der Parameter dient zur Berechnung aller Parameter, die von der technologischen Anwendung (p0500) abhängen. Es werden alle Parameter berechnet, die auch mittels p0340 = 5 ermittelt werden können.		
Wert:	0: Keine Berechnung 1: Vollständige Berechnung		
Hinweis:	Am Ende der Berechnungen wird automatisch p0578 = 0 gesetzt.		
p0580	Messtaster Eingangsklemme / MT Eingangsklemme		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 27	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme für den Messtaster zur Drehzahlwertmessung.		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0581, p0728 Siehe auch: A07498		
Hinweis:	DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)		

p0581	Messtaster Flanke / MT Flanke		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Flanke zur Auswertung des Messtastersignals zur Drehzahlwertmessung. 0: 0/1-Flanke 1: 1/0-Flanke		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0580		
p0581	Messtaster Flanke / MT Flanke		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Flanke zur Auswertung des Messtastersignals zur Drehzahlwertmessung. 0: 0/1-Flanke 1: 1/0-Flanke		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0580		
p0582	Messtaster Pulse pro Umdrehung / MT Pulse pro Umdr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 1	Max 12	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Pulse pro Umdrehung (z. B. bei Lochscheiben).		
p0582	Messtaster Pulse pro Umdrehung / MT Pulse pro Umdr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 1	Max 12	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Pulse pro Umdrehung (z. B. bei Lochscheiben).		

p0583	Messtaster Messzeit maximal / MT t_Mes max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.040 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Messzeit für den Messtaster. Wenn vor Ablauf der maximalen Messzeit kein neuer Puls auftritt, wird der Drehzahlwert in r0586 zu Null gesetzt. Mit dem nächsten Puls wird diese Zeitstufe neu gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0586		
p0583	Messtaster Messzeit maximal / MT t_Mes max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.040 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Messzeit für den Messtaster. Wenn vor Ablauf der maximalen Messzeit kein neuer Puls auftritt, wird der Drehzahlwert in r0586 zu Null gesetzt. Mit dem nächsten Puls wird diese Zeitstufe neu gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0586		
p0585	Messtaster Getriebefaktor / MT Getriebefaktor		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00000	Max 1000.00000	Werkseinstellung 1.00000
Beschreibung:	Einstellung des BERO-Getriebefaktors. Die gemessene Drehzahl wird mit dem BERO-Getriebefaktor multipliziert und in r0586 angezeigt.		
r0586	CO: Messtaster Drehzahlwert / MT n_ist		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des mit dem BERO gemessenen Drehzahlwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0580, p0583		
Hinweis:	Bei p0580 = 0 (Kein Messtaster) wird hier der Wert Null angezeigt.		

r0587	CO: Messtaster Messzeit gemessen / MT t_Mes gemessen		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Zeit zwischen den letzten beiden BERO-Pulsen. Die Messzeit wird als 32-Bit-Wert mit der Auflösung von 1/48 µs angegeben. Wenn vor Ablauf der maximalen Messzeit in p0583 kein neuer Puls auftritt, wird r0587 auf die maximale Messzeit gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0580		
Hinweis:	Bei p0580 = 0 (Kein Messtaster) wird hier der Wert Null angezeigt.		
r0588	CO: Messtaster Pulszähler / MT Pulszähler		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der bisher aufgetretenen Messimpulse.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0580		
Hinweis:	Nach Erreichen von 4294967295 (2 ³² - 1) beginnt der Zähler wieder bei 0.		
r0589	Messtaster Wartezeit / MT t_Warte		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Zeit seit dem Erkennen des letzten Messimpulses. Die Wartezeit wird als 32-Bit-Wert mit der Auflösung von 1/48 µs angegeben. Die Wartezeit wird beim Auftreten eines Messimpulses zurückgesetzt und ist auf die maximale Messzeit in p0583 begrenzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0580		
Hinweis:	Bei p0580 = 0 (Kein Messtaster) wird hier der Wert Null angezeigt.		

p0595 Technologische Einheit Auswahl / Tech Einh Auswahl			
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: C(5)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	46	1
Beschreibung:	Auswahl der Einheit für Parameter des Technologiereglers. Bei p0595 = 1, 2 wirkt die in p0596 eingestellte Bezugsgröße nicht.		
Wert:	1: % 2: 1 bezogen dimensionslos 3: bar 4: °C 5: Pa 6: ltr/s 7: m³/s 8: ltr/min 9: m³/min 10: ltr/h 11: m³/h 12: kg/s 13: kg/min 14: kg/h 15: t/min 16: t/h 17: N 18: kN 19: Nm 20: psi 21: °F 22: gallon/s 23: inch³/s 24: gallon/min 25: inch³/min 26: gallon/h 27: inch³/h 28: lb/s 29: lb/min 30: lb/h 31: lbf 32: lbf ft 33: K 34: 1/min 35: parts/min 36: m/s 37: ft³/s 38: ft³/min		

39: BTU/min
 40: BTU/h
 41: mbar
 42: inch wg
 43: ft wg
 44: m wg
 45: % r.h.
 46: g/kg

Abhängigkeit: Es wird nur die Einheit von Parametern des Technologiereglers umgeschaltet (Einheitengruppe 9_1).
 Siehe auch: p0596

Hinweis: Beim Umschalten von der Einheit % in eine andere gilt folgende Reihenfolge:
 - p0596 einstellen
 - p0595 auf die gewünschte Einheit einstellen

p0596**Technologische Einheit Bezugsgröße / Tech Einh Bezugsgr**

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.01	340.28235E36	1.00

Beschreibung: Einstellung der Bezugsgröße für die technologischen Einheit.
 Bei einer Umschaltung durch den Umschaltparameter p0595 auf eine absolute Einheit beziehen sich alle betroffenen Parameter auf diese Bezugsgröße.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0595

Achtung: Bei Umschaltung von einer technologischen Einheit in eine andere oder bei Änderung des Bezugsparameters findet keine Umschaltung statt.

p0600[0...n]**Motortemperatursensor für Überwachung / Mot Temp_sensor**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	12	12

Beschreibung: Einstellung des Sensors für die Überwachung der Motortemperatur.
 Der verwendete Sensortyp wird in p0601 eingestellt.

Wert:

0:	Kein Sensor
1:	Temperatursensor über Geber 1
11:	Temperatursensor über Motor Module/CU-Klemmen
12:	Temperatursensor über CU-D-SUB

Abhängigkeit: Siehe auch: p0601

Vorsicht:

Wird bei angewähltem Temperatursensor (p0600 > 0) nicht der Motortemperatursensor sondern ein anderer Sensor angeschlossen, so ist die Temperaturadaption der Motorwiderstände auszuschalten. Andernfalls wird es im Regelungsbetrieb zu Drehmomentfehlern kommen, die auch dazu führen können, dass der Antrieb nicht stillsetzbar ist.

Achtung:

Dieser Parameter wird über p0340 im Antrieb berechnet und ist bei p0340 > 0 gesperrt.

Hinweis:

Zu p0600 = 0:

Bei Asynchronmotoren wird die Motortemperatur durch das Motortemperaturmodell berechnet (siehe auch p0612.1).

Zu p0600 = 1:

Bimetallschalter (p0601 = 4) wird nicht unterstützt.

p0600[0...n]**Motortemperatursensor für Überwachung / Mot Temp_sensor**

CU250S_V

Zugriffsstufe: 2**Berechnet:** p0340 = 1**Datentyp:** Integer16

CU250S_V_CAN

Änderbar: C(3), U, T**Normierung:** -**Dyn. Index:** MDS

CU250S_V_DP

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 8016

CU250S_V_PN

Min**Max****Werkseinstellung**

0

12

11

Beschreibung:

Einstellung des Sensors für die Überwachung der Motortemperatur.

Der verwendete Sensortyp wird in p0601 eingestellt.

Wert:

0: Kein Sensor

1: Temperatursensor über Geber 1

11: Temperatursensor über Motor Module/CU-Klemmen

12: Temperatursensor über CU-D-SUB

Abhängigkeit:

Siehe auch: p0601

Vorsicht:

Wird bei angewähltem Temperatursensor (p0600 > 0) nicht der Motortemperatursensor sondern ein anderer Sensor angeschlossen, so ist die Temperaturadaption der Motorwiderstände auszuschalten. Andernfalls wird es im Regelungsbetrieb zu Drehmomentfehlern kommen, die auch dazu führen können, dass der Antrieb nicht stillsetzbar ist.

Achtung:

Dieser Parameter wird über p0340 im Antrieb berechnet und ist bei p0340 > 0 gesperrt.

Hinweis:

Zu p0600 = 0:

Bei Asynchronmotoren wird die Motortemperatur durch das Motortemperaturmodell berechnet (siehe auch p0612.1).

Zu p0600 = 1:

Bimetallschalter (p0601 = 4) wird nicht unterstützt.

p0601[0...n]**Motortemperatursensor Sensortyp / Mot_temp_sens Typ**

CU250S_S

Zugriffsstufe: 2**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer16

CU250S_S_CAN

Änderbar: C(3), U, T**Normierung:** -**Dyn. Index:** MDS

CU250S_S_DP

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 8016

CU250S_S_PN

Min**Max****Werkseinstellung**

0

4

2

Beschreibung:

Einstellung des Sensortyps für die Motortemperaturüberwachung.

Wert:

0: Kein Sensor

1: PTC Warnung & Zeitstufe

2: KTY84

4: Bimetall-Öffner Warnung & Zeitstufe

Abhängigkeit:

Ein thermisches Motormodell wird entsprechend p0612 gerechnet.

Siehe auch: p0600

Vorsicht:

Zu p0601 = 2:

Wird nicht der Motortemperatursensor sondern ein anderer Geber angeschlossen, so ist die Temperaturadaption der Motorwiderstände auszuschalten (p0620 = 0). Andernfalls wird es im Regelungsbetrieb zu Drehmomentfehlern kommen, die auch dazu führen können, dass der Motor nicht stillgesetzt werden kann.

Hinweis: Zu p0601 = 1:
Auslösewiderstand = 1650 Ohm. Überwachung auf Drahtbruch und Kurzschluss.

p0601[0...n] Motortemperatursensor Sensortyp / Mot_temp_sens Typ

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	4	0

Beschreibung: Einstellung des Sensortyps für die Motortemperaturüberwachung.

Wert:

- 0: Kein Sensor
- 1: PTC Warnung & Zeitstufe
- 2: KTY84
- 4: Bimetall-Öffner Warnung & Zeitstufe

Abhängigkeit: Ein thermisches Motormodell wird entsprechend p0612 gerechnet.

Vorsicht: Zu p0601 = 2:



Wird nicht der Motortemperatursensor sondern ein anderer Geber angeschlossen, so ist die Temperaturadaption der Motorwiderstände auszuschalten (p0620 = 0). Andernfalls wird es im Regelungsbetrieb zu Drehmomentfehlern kommen, die auch dazu führen können, dass der Motor nicht stillgesetzt werden kann.

Hinweis: Zu p0601 = 1:
Auslösewiderstand = 1650 Ohm. Überwachung auf Drahtbruch und Kurzschluss.

p0604[0...n] Mot_temp_mod 2/KTY Warnschwelle / Mod 2/KTY Warnschw

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016

Min	Max	Werkseinstellung
0.0 [°C]	240.0 [°C]	130.0 [°C]

Beschreibung: Einstellung der Warnschwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 2 oder KTY. Nach Überschreiten der Warnschwelle wird die Warnung A07910 ausgegeben und das Zeitglied (p0606) gestartet. Wenn die Verzögerungszeit abgelaufen ist und die Warnschwelle zwischenzeitlich nicht unterschritten wurde, wird die Störung F07011 ausgegeben.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0606, p0612
Siehe auch: F07011, A07910

Vorsicht: Bei Auswahl eines Listensensors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.

Hinweis: Die Hysterese beträgt 2 K.
Der Parameter wird bei Verlassen der Schnelloberbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensensor eingestellt ist (p0300).

p0605[0...n] Mot_temp_mod 1/2 Schwelle / Mod 1/2 Schwelle

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016, 8017
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.0 [°C]	240.0 [°C]	145.0 [°C]

Beschreibung: Einstellung der Schwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 1/2 oder KTY.
Motortemperaturmodell 1 (p0612.0 = 1): Warnschwelle
- Nach Überschreiten der Warnschwelle wird die Warnung A07012 ausgegeben.
Motortemperaturmodell 2 (p0612.1 = 1) oder KTY: Störschwelle
- Nach Überschreiten der Störschwelle wird die Störung F07011 ausgegeben.

Abhängigkeit:	Siehe auch: p0606, p0611, p0612 Siehe auch: F07011, A07012
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensensors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.
Achtung:	Motortemperaturmodell 1: p0605 legt auch die Zieltemperatur des Modells bei r0034 = 100 % fest. Deshalb hat p0605 keinen Einfluss auf die Zeitdauer bis zur Warnung A07012. Die Zeitdauer wird nur durch die Zeitkonstante p0611, den aktuellen Strom und den Bezugswert p0318 bestimmt. Bei p0318 = 0 wird der Motor-Bemessungsstrom als Bezugswert verwendet.
Hinweis:	Die Hysterese beträgt 2 K. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellobetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensensor eingestellt ist (p0300).

p0605[0...n]	Mot_temp_mod 1/2 Schwelle / Mod 1/2 Schwelle		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016, 8017
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [°C]	Max 240.0 [°C]	Werkseinstellung 145.0 [°C]
Beschreibung:	Einstellung der Schwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 1/2 oder KTY. Motortemperaturmodell 1 (p0612.0 = 1): Warnschwelle - Nach Überschreiten der Warnschwelle wird die Warnung A07012 ausgegeben. Motortemperaturmodell 2 (p0612.1 = 1) oder KTY: Störschwelle - Nach Überschreiten der Störschwelle wird die Störung F07011 ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0606, p0611, p0612 Siehe auch: F07011, A07012		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensensors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Achtung:	Motortemperaturmodell 1: p0605 legt auch die Zieltemperatur des Modells bei r0034 = 100 % fest. Deshalb hat p0605 keinen Einfluss auf die Zeitdauer bis zur Warnung A07012. Die Zeitdauer wird nur durch die Zeitkonstante p0611, den aktuellen Strom und den Bezugswert p0305 bestimmt.		
Hinweis:	Die Hysterese beträgt 2 K. Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellobetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listensensor eingestellt ist (p0300).		

p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe / Mod 2/KTY t_stufe		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitstufe für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 2 oder KTY. Beim Überschreiten der Temperaturwarnschwelle (p0604) wird diese Zeitstufe gestartet. Wenn die Zeitstufe abgelaufen ist und die Warnschwelle zwischenzeitlich nicht unterschritten wurde, wird die Störung F07011 ausgegeben. Wird vor Ablauf der Zeitstufe die Temperaturstörschwelle (p0605) vorzeitig überschritten, dann wird die Störung F07011 sofort ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0604, p0605 Siehe auch: F07011, A07910		
Hinweis:	Mit p0606 = 0 s wird die Zeitstufe deaktiviert und es ist nur noch die Störschwelle wirksam. KTY-Sensor: Bei Einstellung des Minimalwerts wird die Zeitstufe ausgeschaltet und die Störung erst nach Überschreitung von p0605 ausgegeben. PTC-Sensor, Bimetall-Öffner: Der Minimalwert der Zeitstufe hat keine spezielle Bedeutung.		

p0607[0...n]	Temperatursensorfehler Zeitstufe / Sensorfehler Zeit		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.100 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitstufe zwischen der Ausgabe von Warnung und Störung bei einem Temperatursensorfehler. Beim Vorliegen eines Sensorfehlers wird diese Zeitstufe gestartet. Wenn die Zeitstufe abgelaufen ist und der Sensorfehler immer noch vorliegt, dann wird eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Achtung:	Die parametrisierte Zeit wird intern auf ein ganzzahliges Vielfaches von 48 ms aufgerundet.		
Hinweis:	Falls es sich um eine Asynchronmaschine handelt, wird bei Einstellung des Minimalwertes die Zeitstufe ausgeschaltet und keine Störung ausgegeben. Die Temperaturüberwachung erfolgt dann auf Basis des thermischen Modells.		
p0610[0...n]	Motorübertemperatur Reaktion / Mot Temp Reakt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 2	Max 12	Werkseinstellung 12
Beschreibung:	Einstellung der Reaktion bei Erreichen der Warnschwelle der Motortemperatur.		
Wert:	2: Meldungen, keine Reduzierung von I_max 12: Meldungen, keine Reduzierung von I_max, Temperaturspeicherung		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0601, p0604, p0605, p0614, p0615 Siehe auch: F07011, A07012, A07910		
Hinweis:	Zu Wert = 2: Es wird eine Warnung ausgegeben und eine Zeitstufe gestartet. Steht nach Ablauf der Zeitstufe die Warnung noch an, so wird eine Störung ausgegeben. Zu Wert = 12: Verhalten grundsätzlich wie bei Wert 2. Bei der Motortemperatur-Überwachung ohne Temperatursensor wird die Modelltemperatur beim Ausschalten nichtflüchtig gespeichert. Beim Einschalten wird der gespeicherte Wert (reduziert durch p0614) bei der Modellrechnung berücksichtigt. Damit ist die Anforderung von UL508C erfüllt.		
p0610[0...n]	Motorübertemperatur Reaktion / Mot Temp Reakt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 12	Werkseinstellung 12
Beschreibung:	Einstellung der Reaktion bei Erreichen der Warnschwelle der Motortemperatur.		
Wert:	0: Keine Reaktion, nur Warnung, keine Reduzierung von I_max 1: Meldungen, Reduzierung von I_max 2: Meldungen, keine Reduzierung von I_max 12: Meldungen, keine Reduzierung von I_max, Temperaturspeicherung		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0601, p0604, p0605, p0614, p0615 Siehe auch: F07011, A07012, A07910		
Hinweis:	Die I_max-Reduzierung wird nicht bei PTC (p0601 = 1) oder Bimetall-Öffner (p0601 = 4) ausgeführt. Die I_max-Reduzierung führt zu einer verringerten Ausgangsfrequenz.		

Zu Wert = 0:

Es wird eine Warnung ausgegeben und es gibt keine Reduzierung von I_{max}.

Zu Wert = 1:

Es wird eine Warnung ausgegeben und eine Zeitstufe gestartet. Steht nach Ablauf der Zeitstufe die Warnung noch an, so wird eine Störung ausgegeben.

- Bei KTY84 gilt: Reduzierung von I_{max}.

- Bei PTC gilt: Keine Reduzierung von I_{max}.

Zu Wert = 2:

Es wird eine Warnung ausgegeben und eine Zeitstufe gestartet. Steht nach Ablauf der Zeitstufe die Warnung noch an, so wird eine Störung ausgegeben.

Zu Wert = 12:

Verhalten grundsätzlich wie bei Wert 2.

Bei der Motortemperatur-Überwachung ohne Temperatursensor wird die Modelltemperatur beim Ausschalten nichtflüchtig gespeichert. Beim Einschalten wird der gespeicherte Wert (reduziert durch p0614) bei der Modellrechnung berücksichtigt. Damit ist die Anforderung von UL508C erfüllt.

p0611[0...n]	I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch / I2t Mot_mod T			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8017	
	Min 0 [s]	Max 20000 [s]	Werkseinstellung 0 [s]	
Beschreibung:	Einstellung der Wicklungszeitkonstante. Die Zeitkonstante gibt die Erwärmungszeit der kalten Statorwicklung bei Belastung mit dem Motorstillstandsstrom (Motor-Bemessungsstrom, wenn Motorstillstandsstrom nicht parametrierbar) bis zum Erreichen von 63 % der dauerhaft zulässigen Wicklungstemperatur an.			
Abhängigkeit:	Der Parameter wird nur bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) verwendet. Siehe auch: r0034, p0612, p0615 Siehe auch: F07011, A07012, A07910			
Vorsicht:	Bei Motoren aus der Motorliste (p0301) wird dieser Parameter automatisch aus der Motordatenbank vorbelegt. Bei Auswahl eines Listensensors kann dieser Parameter nicht verändert werden (Schreibschutz). Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.			
Hinweis:	Ein Rücksetzen des Parameters auf p0611 = 0 führt zum Ausschalten des thermischen I2t-Motormodells (siehe p0612). Ist kein Temperatursensor parametrierbar, wird die Umgebungstemperatur für das thermische Motormodell aus p0625 bezogen.			

p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung / Mot_temp_mod Akt				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8017		
CU250S_S_PN	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 bin		
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren des Motortemperaturmodells.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motortemperaturmodell 1 (I2t) aktivieren	Ja	Nein	-
	01	Motortemperaturmodell 2 aktivieren	Ja	Nein	-
	02	Motortemperaturmodell 3 aktivieren	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0034, p0604, p0605, p0606, p0611, p0615, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628 Siehe auch: F07011, A07012, A07014, A07910				

Achtung:	Zu Bit 00: Dieses Bit wird nur bei permanenterregten Synchronmotoren der Reihe 1FT7 automatisch aktiviert. Bei anderen permanenterregten Synchronmotoren muss das Motortemperaturmodell 1 (I2t) vom Anwender selbst aktiviert werden.
Hinweis:	Das Aktivieren dieses Motortemperaturmodells (I2t) ist nur bei Zeitkonstante größer Null möglich (p0611 > 0). Mot_temp_mod: Motortemperaturmodell Zu Bit 00: Dieses Bit dient zum Aktivieren/Deaktivieren des Motortemperaturmodells bei permanenterregten Synchronmotoren. Zu Bit 01: Dieses Bit dient zum Aktivieren/Deaktivieren des Motortemperaturmodells bei Asynchronmotoren. Zu Bit 02: Dieses Bit dient zum Aktivieren/Deaktivieren des Motortemperaturmodells bei Motoren 1FK7 Basic und 1FL5. Das Motortemperaturmodell 3 kann nicht mit einem anderen Motortemperaturmodell gleichzeitig aktiviert werden.

p0612[0...n]		Mot_temp_mod Aktivierung / Mot_temp_mod Akt			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: MDS	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 8017	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0010 bin		
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren des Motortemperaturmodells.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motortemperaturmodell 1 (I2t) aktivieren	Ja	Nein	-
	01	Motortemperaturmodell 2 aktivieren	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0034, p0604, p0605, p0611, p0615, p0625, p0626, p0627, p0628 Siehe auch: F07011, A07012, A07910				
Achtung:	Zu Bit 00: Dieses Bit wird nur bei permanenterregten Synchronmotoren der Reihe 1FT7 automatisch aktiviert. Bei anderen permanenterregten Synchronmotoren muss das Motortemperaturmodell 1 (I2t) vom Anwender selbst aktiviert werden. Das Aktivieren dieses Motortemperaturmodells (I2t) ist nur bei Zeitkonstante größer Null möglich (p0611 > 0).				
Hinweis:	Mot_temp_mod: Motortemperaturmodell Zu Bit 00: Dieses Bit dient zum Aktivieren/Deaktivieren des Motortemperaturmodells bei permanenterregten Synchronmotoren. Zu Bit 01: Dieses Bit dient zum Aktivieren/Deaktivieren des Motortemperaturmodells bei Asynchronmotoren.				

p0614[0...n]	Thermische Widerstandsadaption Reduktionsfaktor / Therm R_adapt Red		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 30 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Reduktionsfaktors für die Übertemperatur der thermischen Adaption des Ständer-/Läuferwiderstands. Der Wert ist ein Startwert beim Einschalten. Der Reduktionsfaktor wird intern nach dem Einschalten entsprechend der thermischen Zeitkonstante wirkungslos.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0610		
Hinweis:	Der Reduktionsfaktor wird nur bei p0610 = 12 wirksam und bezieht sich auf die Übertemperatur.		

p0615[0...n]	Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle / I2t Störschw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8017
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [°C]	Max 220.0 [°C]	Werkseinstellung 180.0 [°C]
Beschreibung:	Einstellung der Störschwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 1 (I2t). - Nach Überschreiten der Störschwelle wird die Störung F07011 ausgegeben. - Störschwelle für r0034 = $100 \% * (p0615 - 40) / (p0605 - 40)$.		
Abhängigkeit:	Der Parameter wird nur bei permanenterregten Synchronmotoren (p0300 = 2xx) verwendet. Siehe auch: r0034, p0611, p0612 Siehe auch: F07011, A07012		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Die Hysterese beträgt 2 K.		
p0615[0...n]	Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle / I2t Störschw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8017
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [°C]	Max 220.0 [°C]	Werkseinstellung 180.0 [°C]
Beschreibung:	Einstellung der Störschwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 1 (I2t). - Nach Überschreiten der Störschwelle wird die Störung F07011 ausgegeben. - Störschwelle für r0034 = $100 \% * (p0615 - 40) / (p0605 - 40)$.		
Abhängigkeit:	Der Parameter wird nur bei permanenterregten Synchronmotoren (p0300 = 2xx) verwendet. Siehe auch: r0034, p0611, p0612 Siehe auch: F07011, A07012		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Listensmotors (p0301) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Die Hysterese beträgt 2 K.		
p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1 / Mot Temp Warn 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [°C]	Max 200.0 [°C]	Werkseinstellung 195.0 [°C]
Beschreibung:	Einstellung der Warnschwelle 1 für die Überwachung der Motortemperatur.		
Hinweis:	Die Warnschwelle ist nicht wie p0604 an die Zeitstufe p0606 gekoppelt. Die Hysterese zur Rücknahme der Störung beträgt 2 K.		

p0617[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil / Ständ Therm Eisen		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 40.0 [%]
Beschreibung:	Thermisch relevanter Eisenanteil des Motors in Prozent von p0344.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0344		
Hinweis:	Die Summe von p0617, p0618 und p0619 kann mehr als 100 % ergeben.		
p0618[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil / Ständ Therm Kupfer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 15.0 [%]
Beschreibung:	Thermisch relevanter Kupferanteil des Motors in Prozent von p0344.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0344		
Hinweis:	Die Summe von p0617, p0618 und p0619 kann mehr als 100 % ergeben.		
p0619[0...n]	Läufer Thermisch relevante Masse / Läufer Therm Masse		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 20.0 [%]
Beschreibung:	Thermisch relevante Masse des Motors in Prozent von p0344.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0344		
Hinweis:	Die Summe von p0617, p0618 und p0619 kann mehr als 100 % ergeben.		
p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand / Mot Therm_adapt R		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung der thermischen Adaption des Ständer-/Primärteilwiderstands und Läufer-/Sekundärteilwiderstands gemäß r0395 bzw. r0396.		
Wert:	0: Keine thermische Adaption von Ständer- und Läuferwiderstand 1: Widerstände an Temperaturen des thermischen Modells adaptiert 2: Widerstände an gemessene Ständerwicklungstemperatur adaptiert		
Hinweis:	Bei p0620 = 1 gilt: Der Ständerwiderstand wird mit Hilfe der Temperatur in r0035 und der Läuferwiderstand unter Verwendung der Modelltemperatur in r0633 adaptiert. Bei p0620 = 2 gilt: Der Ständerwiderstand wird mit Hilfe der Temperatur in r0035 adaptiert. Die Läufertemperatur zur Adaption des Läuferwiderstands wird gegebenenfalls aus der Ständertemperatur (r0035) wie folgt berechnet: $\theta_{R} = (r0628 + r0625) / (r0627 + r0625) * r0035$		

p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand / Mot Therm_adapt R		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der thermischen Adaption des Ständer-/Primärteilwiderstands und Läufer-/Sekundärteilwiderstands gemäß r0395 bzw. r0396.		
Wert:	0: Keine thermische Adaption von Ständer- und Läuferwiderstand 1: Widerstände an Temperaturen des thermischen Modells adaptiert 2: Widerstände an gemessene Ständerwicklungstemperatur adaptiert		
Hinweis:	Bei p0620 = 1 gilt: Der Ständerwiderstand wird mit Hilfe der Temperatur in r0035 und der Läuferwiderstand unter Verwendung der Modelltemperatur in r0633 adaptiert. Bei p0620 = 2 gilt: Der Ständerwiderstand wird mit Hilfe der Temperatur in r0035 adaptiert. Die Läufertemperatur zur Adaption des Läuferwiderstands wird gegebenenfalls aus der Ständertemperatur (r0035) wie folgt berechnet: $\theta_{R} = (r0628 + r0625) / (r0627 + r0625) * r0035$		
p0621[0...n]	Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschaltung / Rst_ident Restart		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Auswahl der Identifikation des Ständerwiderstands nach Hochlauf der Control Unit (nur bei Vektorregelung). Mit der Identifikation wird der aktuelle Ständerwiderstand gemessen und aus dem Verhältnis zum Ergebnis der Motordatenidentifikation (p0350) und der dazu passenden Umgebungstemperatur (p0625) die aktuelle mittlere Temperatur der Ständerwicklung ermittelt. Das Ergebnis dient zur Initialisierung des thermischen Motormodells. p0621 = 1: Identifikation des Ständerwiderstands nur bei erstmaligem Einschalten des Antriebs (Impulsfreigabe) nach dem Hochlauf der Control Unit. p0621 = 2: Identifikation des Ständerwiderstands bei jedem Einschalten des Antriebs (Impulsfreigabe).		
Wert:	0: Keine Rs-Identifikation 1: Rs-Identifikation nach Wiedereinschaltung 2: Rs-Identifikation nach jedem Einschalten		
Abhängigkeit:	- Motordatenidentifikation (siehe p1910) bei kaltem Motor durchgeführt. - Umgebungstemperatur zum Zeitpunkt der Motordatenidentifikation in p0625 eingetragen. Siehe auch: p0622, r0623		
Achtung:	Die ermittelte Ständertemperatur kann nur bedingt mit dem gemessenen Wert eines Temperatursensors (KTY) verglichen werden, da der Sensor üblicherweise den wärmsten Punkt der Ständerwicklung, der Messwert der Identifikation jedoch den mittleren Wert der Ständerwicklung widerspiegelt. Desweiteren handelt es sich hier um eine Kurzzeitmessung mit begrenzter Genauigkeit, die während der Aufmagnetisierungsphase der Asynchronmaschine durchgeführt wird.		
Hinweis:	Die Messung wird durchgeführt: - bei Asynchronmotoren. - wenn Vektorregelung aktiv ist (siehe p1300). - wenn kein Temperatursensor (KTY) angeschlossen ist. - wenn der Motor beim Einschalten stillsteht.		

Beim Fangen eines drehenden Motors werden die Temperaturen des thermischen Motormodells auf ein Drittel der Übertemperaturen vorbelegt. Dies geschieht aber nur einmalig nach dem Hochlauf der CU (z.B. nach Netzausfall). Bei aktivierter Identifikation wird die Aufmagnetisierungszeit durch p0622 festgelegt und nicht durch p0346. Die Schnellmagnetisierung (p1401.6) wird intern abgeschaltet und die Warnung A07416 angezeigt. Die Freigabe der Drehzahl erfolgt nach Ende der Messung.

p0622[0...n]	Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach Wiedereinschaltung / t_Auferr Rs_id		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Auferregungszeit des Motors für die Identifikation des Ständerwiderstands nach Wiedereinschaltung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0621, r0623		
Hinweis:	<p>Bei p0622 < p0346 gilt:</p> <p>Bei aktivierter Identifikation wird die Aufmagnetisierungszeit durch p0622 beeinflusst. Die Freigabe der Drehzahl erfolgt nach Ende der Messung, aber frühestens nach Ablauf der Zeit in p0346 (siehe r0056 Bit 4). Die Zeitdauer der Messung hängt auch von der Einschwingzeit des Messstromes ab.</p> <p>Bei p0622 >= p0346 gilt:</p> <p>Der Parameter p0622 wird intern auf die Aufmagnetisierungszeit p0346 begrenzt, so dass p0346 bei der Identifikation die maximal mögliche Aufmagnetisierungszeit darstellt. Die gesamte Messdauer (Aufmagnetisierung und Messeinschwingzeit und Messzeit) ist dann immer größer als p0346.</p>		
r0623	Rs-Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschalten / Rs-Id Rs n Einsch		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des durch die Rs-Identifikation ermittelten Ständerwiderstands nach dem Wiedereinschalten.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0621, p0622		
p0625[0...n]	Motor Umgebungstemperatur / Mot T_Umgebung		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
	Min -40 [°C]	Max 80 [°C]	Werkseinstellung 20 [°C]
Beschreibung:	Festlegung der Umgebungstemperatur des Motors zur Berechnung des Motortemperaturmodells.		
Hinweis:	<p>Die Parameter für Ständer- und Läuferwiderstand (p0350, p0354) beziehen sich auf diese Temperatur.</p> <p>Wird für permanenterregte Synchronmotoren das thermische I2t-Motormodell aktiviert (siehe p0611), so geht p0625 in die Modellrechnung ein, wenn kein Temperatursensor vorhanden ist (siehe p0601).</p>		

p0626[0...n]	Motor Übertemperatur Ständereisen / Mot T_Über Eisen		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 50 [K]
Beschreibung:	Festlegung der Nenn-Übertemperatur des Ständereisens bezogen auf die Umgebungstemperatur.		
Abhängigkeit:	Bei Motoren der Reihen 1LA5 und 1LA7 (p0300 = 15, 17) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt. Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Standard-Asynchronlistenmotors (p0300 > 100, p0301 > 10000) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0626[0...n]	Motor Übertemperatur Ständereisen / Mot T_Über Eisen		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_V_PN			
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 50 [K]
Beschreibung:	Festlegung der Nenn-Übertemperatur des Ständereisens bezogen auf die Umgebungstemperatur.		
Abhängigkeit:	Bei Motoren der Reihe 1LA7 (p0300) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt. Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Standard-Asynchronlistenmotors (p0300 > 100, p0301 > 10000) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0627[0...n]	Motor Übertemperatur Ständerwicklung / Mot T_Über Ständer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 80 [K]
Beschreibung:	Festlegung der Nenn-Übertemperatur der Ständerwicklung bezogen auf die Umgebungstemperatur.		
Abhängigkeit:	Bei Motoren der Reihen 1LA5 und 1LA7 (p0300 = 15, 17) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt. Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Standard-Asynchronlistenmotors (p0300 > 100, p0301 > 10000) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellinbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		

p0627[0...n]	Motor Übertemperatur Ständerwicklung / Mot T_Über Ständer		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_V_PN			
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 80 [K]
Beschreibung:	Festlegung der Nenn-Übertemperatur der Ständerwicklung bezogen auf die Umgebungstemperatur.		
Abhängigkeit:	Bei Motoren der Reihe 1LA7 (p0300) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt. Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Standard-Asynchronlistenmotors (p0300 > 100, p0301 > 10000) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellenbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0628[0...n]	Motor Übertemperatur Läuferwicklung / Mot T_Über Läufer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_S_PN			
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 100 [K]
Beschreibung:	Festlegung der Nenn-Übertemperatur des Käfigläufers bezogen auf die Umgebungstemperatur.		
Abhängigkeit:	Bei Motoren der Reihen 1LA5 und 1LA7 (p0300 = 15, 17) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt. Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Standard-Asynchronlistenmotors (p0300 > 100, p0301 > 10000) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellenbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		
p0628[0...n]	Motor Übertemperatur Läuferwicklung / Mot T_Über Läufer		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 21_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
CU250S_V_PN			
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 100 [K]
Beschreibung:	Festlegung der Nenn-Übertemperatur des Käfigläufers bezogen auf die Umgebungstemperatur.		
Abhängigkeit:	Bei Motoren der Reihe 1LA7 (p0300) wird der Parameter in Abhängigkeit von p0307 und p0311 vorbelegt. Siehe auch: p0625		
Vorsicht:	Bei Auswahl eines Standard-Asynchronlistenmotors (p0300 > 100, p0301 > 10000) wird dieser Parameter automatisch vorbelegt und ist schreibgeschützt. Zum Aufheben des Schreibschutzes sind die Informationen in p0300 zu beachten.		
Hinweis:	Der Parameter wird bei Verlassen der Schnellenbetriebnahme mit p3900 > 0 zurückgesetzt, wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300).		

r0630[0...n]	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur / Mod T_Umgebung		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Anzeige der Umgebungstemperatur des Motortemperaturmodells.		
r0631[0...n]	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur / Mod T_Ständer		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Anzeige der Ständereisentemperatur des Motortemperaturmodells.		
r0632[0...n]	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur / Mod T_Wicklung		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Anzeige der Ständerwicklungstemperatur des Motortemperaturmodells.		
r0633[0...n]	Mot_temp_mod Rotortemperatur / Mod T_Rotor		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: MDS
	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8016
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Anzeige der Rotortemperatur des Motortemperaturmodells.		
p0634[0...n]	Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt / PSIQ KPSI UNSAT		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [Vseff]	Max 100.000 [Vseff]	Werkseinstellung 0.000 [Vseff]
Beschreibung:	Die nichtlineare und kreuzverkoppelte Querflussfunktion wird mittels 4 Koeffizienten beschrieben. Dieser Parameter gewichtet den ungesättigten Anteil der Querflussfunktion.		

p0635[0...n]	Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt / PSIQ KIQ UNSAT		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Die nichtlineare und kreuzverkoppelte Querflussfunktion wird mittels 4 Koeffizienten beschrieben. Dieser Parameter beschreibt die Abhängigkeit des ungesättigten Anteils vom Querstrom.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0634		
p0636[0...n]	Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt / PSIQ KID UNSAT		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Die nichtlineare und kreuzverkoppelte Querflussfunktion wird mittels 4 Koeffizienten beschrieben. Dieser Parameter beschreibt die Abhängigkeit des ungesättigten Anteils vom Längsstrom.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0634		
p0637[0...n]	Q-Fluss Flussgradient gesättigt / PSIQ Grad SAT		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [mH]	Max 10000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
Beschreibung:	Die nichtlineare und kreuzverkoppelte Querflussfunktion wird mittels 4 Koeffizienten beschrieben. Dieser Parameter beschreibt den Gradienten des gesättigten Anteils über dem Querstrom.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0634, p0635, p0636		
p0640[0...n]	Stromgrenze / Stromgrenze		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722, 6640
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung der Stromgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0209, p0323		
Hinweis:	<p>Da der Parameter Bestandteil der Schnellinbetriebnahme ist (p0010 = 1), wird er bei Änderung von p0305, p0323 und p0338 passend vorbelegt.</p> <p>Die Stromgrenze p0640 wird auf r0209 und p0323 begrenzt. Die Begrenzung auf p0323 erfolgt nicht, wenn dort der Wert Null eingetragen ist.</p> <p>Die resultierende Stromgrenze wird in r0067 angezeigt. r0067 wird gegebenenfalls noch durch das thermische Modell des Motor Modules reduziert.</p> <p>Die zur Stromgrenze passenden Drehmoment- und Leistungsgrenzen (p1520, p1521, p1530, p1531) werden automatisch beim Verlassen der Schnellinbetriebnahme über p3900 > 0 oder mit Hilfe der automatischen Parametrierung über p0340 = 3, 5 berechnet.</p>		

Für VECTOR gilt (p0107):

p0640 wird auf $4.0 \times p0305$ begrenzt.

p0640 wird bei der automatischen Selbstinbetriebnahme vorbelegt (z. B. auf $1.5 \times p0305$, mit $p0305 = r0207[1]$).

p0640 ist bei der Inbetriebnahme einzugeben. Deshalb wird p0640 nicht durch die automatische Parametrierung beim Verlassen der Schnellinbetriebnahme ($p3900 > 0$) berechnet.

Für SERVO gilt (p0107):

p0640 wird bei der automatischen Parametrierung ($p0340 = 1$, $p3900 > 0$) unter Berücksichtigung der Begrenzungen r0209 und r0323 wie folgt vorbelegt:

- Für Asynchronmotoren: $p0640 = 1.5 \times p0305$

- Für Synchronmotoren: $p0640 = p0338$

p0640[0...n]	Stromgrenze / Stromgrenze		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: $p0340 = 1$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1, 3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722, 6640
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung der Stromgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0209, p0323		
Hinweis:	<p>Da der Parameter Bestandteil der Schnellinbetriebnahme ist ($p0010 = 1$), wird er bei Änderung von p0305 passend vorbelegt. Die Stromgrenze p0640 wird auf r0209 begrenzt.</p> <p>Die resultierende Stromgrenze wird in r0067 angezeigt. r0067 wird gegebenenfalls noch durch das thermische Modell des Leistungsteils reduziert.</p> <p>Die zur Stromgrenze passenden Drehmoment- und Leistungsgrenzen (p1520, p1521, p1530, p1531) werden automatisch beim Verlassen der Schnellinbetriebnahme über $p3900 > 0$ oder mit Hilfe der automatischen Parametrierung über $p0340 = 3, 5$ berechnet.</p> <p>p0640 wird auf $4.0 \times p0305$ begrenzt.</p> <p>p0640 wird bei der automatischen Selbstinbetriebnahme vorbelegt (z. B. auf $1.5 \times p0305$, mit $p0305 = r0207[1]$).</p> <p>p0640 ist bei der Inbetriebnahme einzugeben. Deshalb wird p0640 nicht durch die automatische Parametrierung beim Verlassen der Schnellinbetriebnahme ($p3900 > 0$) berechnet.</p>		
p0641[0...n]	Cl: Stromgrenze variabel / Stromgrenze var		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6640
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	<p>Einstellung der Signalquelle für die variable Stromgrenze.</p> <p>Der Wert ist bezogen auf p0640.</p>		
p0642[0...n]	Geberloser Betrieb Stromreduktion / Geberl Betr I_red		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1, 3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Reduktion für die Stromgrenze im geberlosen Betrieb.</p> <p>Der Wert ist bezogen auf p0640.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0209, p0323, p0491, p0640, p1300, p1404		

Hinweis: Wird der Motor sowohl mit Geber als auch geberlos betrieben (z. B. p0491 ungleich 0 oder p1404 < p1082), so kann der Maximalstrom im geberlosen Betrieb reduziert werden. Damit werden störende, sättigungsbedingte Motordatenänderungen im geberlosen Betrieb verringert.

p0643[0...n] Überspannungsschutz bei Synchronmotoren / Überspg_schutz			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Überspannungsschutzes bei Synchronmotoren im Feldschwächbereich.		
Wert:	0: Keine Maßnahme 1: Voltage Protection Module (VPM)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0316, p1082, p1231, p9601, p9801 Siehe auch: F07432		
Achtung:	Bei Aufhebung der Drehzahlbegrenzung liegt es in der Verantwortung des Anwenders einen geeigneten Überspannungsschutz zu realisieren.		
Hinweis:	Synchronmotoren können im Feldschwächbereich im Fehlerfall hohe Zwischenkreisspannungen erzeugen. Um das Antriebssystem vor Zerstörung durch Überspannung zu schützen, gibt es folgende Möglichkeiten: - Maximaldrehzahl (p1082) ohne weiteren Schutz begrenzen. Die maximale Drehzahl ohne Schutz berechnet sich wie folgt: $p1082 [1/min] \leq 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]$ - Voltage Protection Module (VPM) in Verbindung mit der Funktion "Sicher abgeschaltetes Moment" (p9601, p9801) verwenden. Das VPM schließt im Fehlerfall den Motor kurz. Da während des Kurzschlusses Impulslöschung vorliegen muss, müssen die Klemmen für die Funktion "Sicher abgeschaltetes Moment" zum VPM verdrahtet werden. - Aktivieren des internen Spannungsschutzes (IVP) mit p1231 = 3.		

p0650[0...n] Motor Betriebsstunden aktuell / Mot t_Betr akt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
Beschreibung:	Anzeige der Betriebsstunden für den entsprechenden Motor. Der Betriebsstundenzähler wird bei Impulsfreigabe fortgesetzt. Bei Wegnahme der Impulsfreigabe wird der Zähler angehalten und der Wert gespeichert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0651 Siehe auch: A01590		
Hinweis:	Der Betriebsstundenzähler in p0650 kann nur auf 0 zurückgesetzt werden. Der Betriebsstundenzähler läuft nur beim Motordatensatz 0 und 1 (Motor Data Set, MDS).		

p0650[0...n] Motor Betriebsstunden aktuell / Mot t_Betr akt			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
Beschreibung:	Anzeige der Betriebsstunden für den entsprechenden Motor. Der Betriebsstundenzähler wird bei Impulsfreigabe fortgesetzt. Bei Wegnahme der Impulsfreigabe wird der Zähler angehalten und der Wert gespeichert.		

Abhängigkeit:	Siehe auch: p0651 Siehe auch: A01590
Hinweis:	Der Betriebsstundenzähler in p0650 kann nur auf 0 zurückgesetzt werden. Der Betriebsstundenzähler läuft nur beim Antriebsdatensatz 0 und 1 (Drive Data Set, DDS).

p0651[0...n]	Motor Betriebsstunden Wartungsintervall / Mot t_Betr Wartung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [h]	Max 150000 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
Beschreibung:	Einstellung des Wartungsintervalles in Stunden für den entsprechenden Motor. Nach Erreichen der hier eingestellten Betriebsstunden wird eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0650 Siehe auch: A01590		
Hinweis:	Bei p0651 = 0 ist der Betriebsstundenzähler ausgeschaltet. Mit p0651 = 0 setzen wird automatisch auch p0650 = 0 gesetzt. Der Betriebsstundenzähler läuft nur beim Motordatensatz 0 und 1 (Motor Data Set, MDS).		

p0651[0...n]	Motor Betriebsstunden Wartungsintervall / Mot t_Betr Wartung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0 [h]	Max 150000 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
Beschreibung:	Einstellung des Wartungsintervalles in Stunden für den entsprechenden Motor. Nach Erreichen der hier eingestellten Betriebsstunden wird eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0650 Siehe auch: A01590		
Hinweis:	Bei p0651 = 0 ist der Betriebsstundenzähler ausgeschaltet. Mit p0651 = 0 setzen wird automatisch auch p0650 = 0 gesetzt. Der Betriebsstundenzähler läuft nur beim Antriebsdatensatz 0 und 1 (Drive Data Set, DDS). Wenn der Temperaturwächter nicht vorhanden ist, dann auf Festwert verschalten. Zu Index 3: Bei verschaltetem Binektoreingang wird die Vorladung unabhängig von der Größe der Vorladeschwelle eingeschaltet.		

r0720[0...4]	CU Eingänge und Ausgänge Anzahl / CU I/O Anzahl		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der Ein- und Ausgänge.		
Index:	[0] = Anzahl Digitaleingänge [1] = Anzahl Digitalausgänge [2] = Anzahl Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional [3] = Anzahl Analogeingänge [4] = Anzahl Analogausgänge		

r0721					CU Digitaleingänge Klemmenistwert / CU DI Istwert																													
Zugriffsstufe: 2					Berechnet: -					Datentyp: Unsigned32																								
Änderbar: -					Normierung: -					Dyn. Index: -																								
Einheitengruppe: -					Einheitenwahl: -					Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133																								
Min					Max					Werkseinstellung																								
-					-					-																								
Beschreibung:										Anzeige des Istwerts an den Digitaleingängen. Damit kann vor dem Umschalten von Simulationsbetrieb (p0795.x = 1) auf Klemmenbetrieb (p0795.x = 0) das tatsächliche Eingangssignal an der Klemme DI x oder DI/DO x überprüft werden.																								
Bitfeld:										Bit					Signalname					1-Signal					0-Signal					FP				
										00					DI 0 (Kl. 5)					High					Low					-				
										01					DI 1 (Kl. 6, 64)					High					Low					-				
										02					DI 2 (Kl. 7)					High					Low					-				
										03					DI 3 (Kl. 8, 65)					High					Low					-				
										04					DI 4 (Kl. 16)					High					Low					-				
										05					DI 5 (Kl. 17, 66)					High					Low					-				
										06					DI 6 (Kl. 67)					High					Low					-				
										16					DI 16 (Kl. 41)					High					Low					-				
										17					DI 17 (Kl. 42)					High					Low					-				
										18					DI 18 (Kl. 43)					High					Low					-				
										19					DI 19 (Kl. 44)					High					Low					-				
										24					DI/DO 24 (Kl. 51)					High					Low					-				
										25					DI/DO 25 (Kl. 52)					High					Low					-				
										26					DI/DO 26 (Kl. 53)					High					Low					-				
										27					DI/DO 27 (Kl. 54)					High					Low					-				
Hinweis:										Wenn ein DI/DO als Ausgang parametrier ist (p0728.x = 1), so wird r0721.x = 0 angezeigt. DI: Digital Input (Digitaleingang) DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)																								

r0722.0...27					CO/BO: CU Digitaleingänge Status / CU DI Status									
Zugriffsstufe: 1					Berechnet: -					Datentyp: Unsigned32				
Änderbar: -					Normierung: -					Dyn. Index: -				
Einheitengruppe: -					Einheitenwahl: -					Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133				
Min					Max					Werkseinstellung				
-					-					-				
Beschreibung:										Anzeige des Status der Digitaleingänge.				
Bitfeld:														
Bit		Signalname			1-Signal			0-Signal			FP			
00		DI 0 (Kl. 5)			High			Low			-			
01		DI 1 (Kl. 6, 64)			High			Low			-			
02		DI 2 (Kl. 7)			High			Low			-			
03		DI 3 (Kl. 8, 65)			High			Low			-			
04		DI 4 (Kl. 16)			High			Low			-			
05		DI 5 (Kl. 17, 66)			High			Low			-			
06		DI 6 (Kl. 67)			High			Low			-			
16		DI 16 (Kl. 41)			High			Low			-			
17		DI 17 (Kl. 42)			High			Low			-			
18		DI 18 (Kl. 43)			High			Low			-			
19		DI 19 (Kl. 44)			High			Low			-			
24		DI/DO 24 (Kl. 51)			High			Low			-			
25		DI/DO 25 (Kl. 52)			High			Low			-			
26		DI/DO 26 (Kl. 53)			High			Low			-			
27		DI/DO 27 (Kl. 54)			High			Low			-			
Abhängigkeit:										Siehe auch: r0723				

Achtung: Zur Klemmenbezeichnung:
Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310.

Hinweis: DI: Digital Input (Digitaleingang)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)

r0723.0...27		CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert / CU DI Status inv			
Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133	
Min		Max		Werkseinstellung	
-		-		-	
Beschreibung:		Anzeige des invertierten Status der Digitaleingänge.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DI 0 (Kl. 5)	High	Low	-
	01	DI 1 (Kl. 6, 64)	High	Low	-
	02	DI 2 (Kl. 7)	High	Low	-
	03	DI 3 (Kl. 8, 65)	High	Low	-
	04	DI 4 (Kl. 16)	High	Low	-
	05	DI 5 (Kl. 17, 66)	High	Low	-
	06	DI 6 (Kl. 67)	High	Low	-
	16	DI 16 (Kl. 41)	High	Low	-
	17	DI 17 (Kl. 42)	High	Low	-
	18	DI 18 (Kl. 43)	High	Low	-
	19	DI 19 (Kl. 44)	High	Low	-
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	High	Low	-
	25	DI/DO 25 (Kl. 52)	High	Low	-
	26	DI/DO 26 (Kl. 53)	High	Low	-
	27	DI/DO 27 (Kl. 54)	High	Low	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: r0722			
Achtung:		Zur Klemmenbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310.			
Hinweis:		DI: Digital Input (Digitaleingang) DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)			

p0724	CU Digitaleingänge Entprellzeit / CU DI t_Entpr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.000 [ms]	Max 20.000 [ms]	Werkseinstellung 4.000 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Entprellzeit für die Digitaleingänge.		
Hinweis:	Die Digitaleingänge werden zyklisch alle 2 ms eingelesen (DI 11, DI 12 alle 4 ms). Zum Entprellen wird die eingestellte Entprellzeit in ganzzahlige Entprelltakte Tp (Tp = p0724 / 2 ms) umgerechnet. DI: Digital Input (Digitaleingang)		

p0728	CU Eingang oder Ausgang einstellen / CU DI oder DO		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2230, 2231
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der bidirektionalen Digitaleingänge/-ausgänge als Eingang oder Ausgang.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	Ausgang	Eingang	-
	25	DI/DO 25 (Kl. 52)	Ausgang	Eingang	-
	26	DI/DO 26 (Kl. 53)	Ausgang	Eingang	-
	27	DI/DO 27 (Kl. 54)	Ausgang	Eingang	-

Hinweis: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)

r0729 CU Digitalausgänge Zugriffshoheit / CU DO Zugr_hoheit

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2030, 2031
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Zugriffshoheit auf die Digitalausgänge.
 Bit = 1:
 Die Zugriffshoheit auf den Digitalausgang hat die Steuerung über PROFIBUS oder direkten Zugriff.
 Bit = 0:
 Die Zugriffshoheit auf den Digitalausgang hat der Antrieb oder der Digitaleingang/-ausgang ist nicht als Digitalausgang eingestellt bzw. ist nicht vorhanden.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DO 0 (NO: Kl. 19 / NC: Kl. 18)	High	Low	-
	01	DO 1 (NO: Kl. 21)	High	Low	-
	02	DO 2 (NO: Kl. 24 / NC: Kl. 23)	High	Low	-
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	High	Low	-
	25	DI/DO 25 (Kl. 52)	High	Low	-
	26	DI/DO 26 (Kl. 53)	High	Low	-
	27	DI/DO 27 (Kl. 54)	High	Low	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0728, p0738, p0739, p0740, p0741, r0747, p0748

Hinweis: Der DI/DO muss als Ausgang geschaltet sein (p0728).
 DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)

p0730 BI: CU Signalquelle für Klemme DO 0 / CU S_q DO 0

CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
CU250S_S_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Klemme DO 0 (NO: Kl. 19 / NC: Kl. 18).

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: DO: Digital Output (Digitalausgang)
 Kl: Klemme
 Relais-Ausgang: NO = normally open (Schließer), NC = normally closed (Öffner)

p0730 BI: CU Signalquelle für Klemme DO 0 / CU S_q DO 0

CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
CU250S_V_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	52.3

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Klemme DO 0 (NO: Kl. 19 / NC: Kl. 18).

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: DO: Digital Output (Digitalausgang)
 KI: Klemme
 Relais-Ausgang: NO = normally open (Schließer), NC = normally closed (Öffner)

p0731	BI: CU Signalquelle für Klemme DO 1 / CU S_q DO 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DO 1 (NO: KI. 21).		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	DO: Digital Output (Digitalausgang) KI: Klemme Relais-Ausgang: NO = normally open (Schließer), NC = normally closed (Öffner)		

p0731	BI: CU Signalquelle für Klemme DO 1 / CU S_q DO 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	52.7
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DO 1 (NO: KI. 21).		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	DO: Digital Output (Digitalausgang) KI: Klemme Relais-Ausgang: NO = normally open (Schließer), NC = normally closed (Öffner)		

p0732	BI: CU Signalquelle für Klemme DO 2 / CU S_q DO 2		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	52.2
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DO 2 (NO: KI. 24 / NC: KI. 23).		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	DO: Digital Output (Digitalausgang) KI: Klemme Relais-Ausgang: NO = normally open (Schließer), NC = normally closed (Öffner)		

p0738	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 24 / CU S_q DI/DO 24		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DI/DO 24		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Voraussetzung: Der DI/DO muss als Ausgang eingestellt sein (p0728.24 = 1). DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)		

p0739	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 25 / CU S_q DI/DO 25				
	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary	
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2030, 2130, 2497, 2498	
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DI/DO 25.				
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.				
Hinweis:	Voraussetzung: Der DI/DO muss als Ausgang eingestellt sein (p0728.25 = 1). DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)				

p0740	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 26 / CU S_q DI/DO 26				
	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary	
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2031, 2497, 2498	
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DI/DO 26.				
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.				
Hinweis:	Voraussetzung: Der DI/DO muss als Ausgang eingestellt sein (p0728.26 = 1). DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)				

p0741	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 27 / CU S_q DI/DO 27				
	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary	
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1510, 2031, 2497, 2498	
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Klemme DI/DO 27.				
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.				
Hinweis:	Voraussetzung: Der DI/DO muss als Ausgang eingestellt sein (p0728.27 = 1). DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)				

r0747	CU Digitalausgänge Status / CU DO Status				
	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2130, 2131, 2132, 2133	
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des Status der Digitalausgänge.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DO 0 (NO: Kl. 19 / NC: Kl. 18)	High	Low	-
	01	DO 1 (NO: Kl. 21)	High	Low	-
	02	DO 2 (NO: Kl. 24 / NC: Kl. 23)	High	Low	-
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	High	Low	-
	25	DI/DO 25 (Kl. 52)	High	Low	-
	26	DI/DO 26 (Kl. 53)	High	Low	-
	27	DI/DO 27 (Kl. 54)	High	Low	-

Achtung: Zur Klemmenbezeichnung:
Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310.

Hinweis: Die Invertierung über p0748 ist berücksichtigt.
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)

p0748 CU Digitalausgänge invertieren / CU DO inv

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der Signale an den Digitalausgängen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DO 0 (NO: Kl. 19 / NC: Kl. 18)	High	Low	-
	01	DO 1 (NO: Kl. 21)	High	Low	-
	02	DO 2 (NO: Kl. 24 / NC: Kl. 23)	High	Low	-
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	High	Low	-
	25	DI/DO 25 (Kl. 52)	High	Low	-
	26	DI/DO 26 (Kl. 53)	High	Low	-
	27	DI/DO 27 (Kl. 54)	High	Low	-

Achtung: Wenn bei SINAMICS Integrated das Telegramm 39x über p0922 eingestellt ist, hat die Invertierung des Ausgangs keine Wirkung!

Hinweis: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)

r0751.0...9 BO: CU Analogeingänge Zustandswort / CU AI Zustandswort

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status der Analogeingänge.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Analogeingang AI0 Drahtbruch	Ja	Nein	-
	01	Analogeingang AI1 Drahtbruch	Ja	Nein	-
	08	Analogeingang AI0 Kein Drahtbruch	Ja	Nein	-
	09	Analogeingang AI1 Kein Drahtbruch	Ja	Nein	-

Hinweis: AI: Analog Input (Analogeingang)

r0752[0...1] CO: CU Analogeingänge Eingangsspannung/-strom aktuell / CU AI U/I_Eing akt


Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuellen Eingangsspannung in V bei Einstellung als Spannungseingang.
Anzeige des aktuellen Eingangsstroms in mA bei Einstellung als Stromeingang und eingeschaltetem Bürdenwiderstand.

Index: [0] = AI0 (Kl 3/4)
[1] = AI1 (Kl 10/11)

Abhängigkeit: Der Typ des Analogeingangs AIx (Spannungs- oder Stromeingang) wird über p0756 eingestellt.
Siehe auch: p0756

Hinweis: AI: Analog Input (Analogeingang)
KI: Klemme

p0753[0...1]	CU Analogeingänge Glättungszeitkonstante / CU AI T_Glättung		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante des Tiefpassfilters 1. Ordnung für die Analogeingänge.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4)		
	[1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	AI: Analog Input (Analogeingang)		
	KI: Klemme		
r0755[0...1]	CO: CU Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent / CU AI Wert in %		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen bezogenen Eingangswerts der Analogeingänge.		
	Die Signale werden beim Weiterverschalten auf die Bezugsgröße p200x und p205x bezogen.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4)		
	[1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	AI: Analog Input (Analogeingang)		
	KI: Klemme		
p0756[0...1]	CU Analogeingänge Typ / CU AI Typ		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	9	[0] 4
			[1] 4
Beschreibung:	Einstellung des Typs der Analogeingänge.		
	p0756[0...1] = 0, 1, 4 entspricht einem Spannungseingang (r0752, p0757, p0759 werden in V angezeigt).		
	p0756[0...1] = 2, 3 entspricht einem Stromeingang (r0752, p0757, p0759 werden in mA angezeigt).		
	Zusätzlich muss der zugehörige DIP-Schalter eingestellt werden.		
	Beim Spannungseingang muss der DIP-Schalter AI0/1 auf Stellung "U" eingestellt werden.		
	Beim Stromeingang muss der DIP-Schalter AI0/1 oder AI2 auf Stellung "I" eingestellt werden.		
Wert:	0: Spannungseingang unipolar (0 V ... +10 V) 1: Spannungseingang unipolar überwacht (+2 V ... +10 V) 2: Stromeingang unipolar (0 mA ... +20 mA) 3: Stromeingang unipolar überwacht (+4 mA ... +20 mA) 4: Spannungseingang bipolar (-10 V ... +10 V) 8: Kein Sensor angeschlossen 9: Spannungseingang unipolar (0 V ... +3 V)		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4)		
	[1] = AI1 (KI 10/11)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A03520		
Warnung:	Die maximale Spannungsdifferenz zwischen den analogen Eingangsklemmen AI+, AI- und der Masse darf 35 V nicht überschreiten.		
	Beim Betrieb mit eingeschaltetem Bürdenwiderstand (DIP-Schalter in Stellung "I") darf die Spannung zwischen den Differenzeingängen AI+ und AI- 10 V oder der eingeprägte Strom 80 mA nicht überschreiten, da sonst der Eingang beschädigt wird.		

Hinweis: Beim Ändern von p0756 werden die Parameter der Normierungskennlinie (p0757, p0758, p0759, p0760) mit folgenden Vorbelegungswerten überschrieben:
 Bei p0756 = 0, 4 wird p0757 = 0.0 V, p0758 = 0.0 %, p0759 = 10.0 V und p0760 = 100.0 % gesetzt.
 Bei p0756 = 1 wird p0757 = 2.0 V, p0758 = 0.0 %, p0759 = 10.0 V und p0760 = 100.0 % gesetzt.
 Bei p0756 = 2 wird p0757 = 0.0 mA, p0758 = 0.0 %, p0759 = 20.0 mA und p0760 = 100.0 % gesetzt.
 Bei p0756 = 3 wird p0757 = 4.0 mA, p0758 = 0.0 %, p0759 = 20.0 mA und p0760 = 100.0 % gesetzt.

p0757[0...1]	CU Analogeingänge Kennlinie Wert x1 / CU AI Kennl x1		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min -50.000	Max 160.000	Werkseinstellung 0.000
Beschreibung:	Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogeingänge. Die Normierungskennlinie für die Analogeingänge wird durch 2 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (V, mA) des 1. Wertepaares der Kennlinie vor.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4) [1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.		
p0758[0...1]	CU Analogeingänge Kennlinie Wert y1 / CU AI Kennl y1		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogeingänge. Die Normierungskennlinie für die Analogeingänge wird durch 2 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Prozentwert) des 1. Wertepaares der Kennlinie vor.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4) [1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.		
p0759[0...1]	CU Analogeingänge Kennlinie Wert x2 / CU AI Kennl x2		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min -50.000	Max 160.000	Werkseinstellung 10.000
Beschreibung:	Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogeingänge. Die Normierungskennlinie für die Analogeingänge wird durch 2 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (V, mA) des 2. Wertepaares der Kennlinie vor.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4) [1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.		

p0760[0...1]	CU Analogeingänge Kennlinie Wert y2 / CU AI Kennl y2		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568, 9576
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogeingänge. Die Normierungskennlinie für die Analogeingänge wird durch 2 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Prozentwert) des 2. Wertepaares der Kennlinie vor.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4) [1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.		
p0761[0...1]	CU Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle / CU Drahtbr Schw		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	Min 0.00	Max 20.00	Werkseinstellung 2.00
Beschreibung:	Einstellung der Ansprechschwelle für die Drahtbruchüberwachung der Analogeingänge. Die Einheit des Parameterwertes ist abhängig vom eingestellten Typ des Analogeingangs.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4) [1] = AI1 (KI 10/11)		
Abhängigkeit:	Die Drahtbruchüberwachung ist bei folgendem Typ des Analogeingangs aktiv: p0756[0...1] = 1 (Spannungseingang unipolar überwacht (+2 V ... +10 V)), Einheit [V] p0756[0...1] = 3 (Stromeingang unipolar überwacht (+4 mA ... +20 mA)), Einheit [mA] Siehe auch: p0756		
Hinweis:	AI: Analog Input (Analogeingang) Bei p0761 = 0 erfolgt keine Überwachung auf Drahtbruch.		
p0762[0...1]	CU Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit / CU Drahtbr t_Ver		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Drahtbruchüberwachung der Analogeingänge.		
Index:	[0] = AI0 (KI 3/4) [1] = AI1 (KI 10/11)		
Hinweis:	AI: Analog Input (Analogeingang)		
p0764[0...1]	CU Analogeingänge Totzone / CU AI Totzone		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2251
	Min 0.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
Beschreibung:	Bestimmt die Breite der Totzone am Analogeingang. Analogeingangstyp unipolar (z. B. 0 ... +10 V): Die Totzone beginnt mit dem Kennlinienwert x1/y1 (p0757/p0758).		

Analogeingangstyp bipolar (z. B. -10 V ... +10 V):

Die Totzone befindet sich in der symmetrischen Mitte zwischen dem Kennlinienwert x1/y1 (p0757/p0758) und x2/y2 (p0759/p0760). Der eingestellte Wert verdoppelt die Totzone.

Index: [0] = AI0 (KI 3/4)

[1] = AI1 (KI 10/11)

Hinweis: AI: Analog Input (Analogeingang)

KI: Klemme

p0771[0...1] CI: CU Analogausgänge Signalquelle / CU AO S_q

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2201, 2261
CU250S_S_PN			

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Analogausgänge.

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)

[1] = AO1 (KI 26/27)

Hinweis: AO: Analog Output (Analogausgang)

KI: Klemme

p0771[0...1] CI: CU Analogausgänge Signalquelle / CU AO S_q

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2201, 2261
CU250S_V_PN			

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

[0] 21[0]

[1] 27[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Analogausgänge.

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)

[1] = AO1 (KI 26/27)

Hinweis: AO: Analog Output (Analogausgang)

KI: Klemme

r0772[0...1] CU Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen / CU AO Ausg_wert

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572

Min

Max

Werkseinstellung

- [%]

- [%]

- [%]

Beschreibung: Anzeige des aktuellen bezogenen Ausgangswertes der Analogausgänge.

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)

[1] = AO1 (KI 26/27)

Hinweis: AO: Analog Output (Analogausgang)

KI: Klemme

p0773[0...1] CU Analogausgänge Glättungszeitkonstante / CU AO T_Glättung			
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante des Tiefpassfilters 1. Ordnung für die Analogausgänge.		
Index:	[0] = AO0 (KI 12/13) [1] = AO1 (KI 26/27)		
Hinweis:	AO: Analog Output (Analogausgang) KI: Klemme		
<hr/>			
r0774[0...1] CU Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom aktuell / CU AO U/I_ausg			
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Ausgangsspannung bzw. Ausgangsstroms an den Analogausgängen.		
Index:	[0] = AO0 (KI 12/13) [1] = AO1 (KI 26/27)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0776		
Hinweis:	AO: Analog Output (Analogausgang) KI: Klemme		
<hr/>			
p0775[0...1] CU Analogausgänge Betragsbildung aktivieren / CU AO Betrag akt			
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Aktivierung der Betragsbildung für die Analogausgänge.		
Wert:	0: Keine Betragsbildung 1: Betragsbildung eingeschaltet		
Index:	[0] = AO0 (KI 12/13) [1] = AO1 (KI 26/27)		
Hinweis:	AO: Analog Output (Analogausgang) KI: Klemme		
<hr/>			
p0776[0...1] CU Analogausgänge Typ / CU AO Typ			
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Typs der Analogausgänge. p0776[x] = 1 entspricht einem Spannungsausgang (p0774, p0778, p0780 werden in V angezeigt). p0776[x] = 0, 2 entspricht einem Stromausgang (p0774, p0778, p0780 werden in mA angezeigt).		
Wert:	0: Stromausgang (0 mA ... +20 mA) 1: Spannungsausgang (0 V ... +10 V) 2: Stromausgang (+4 mA ... +20 mA)		

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)
[1] = AO1 (KI 26/27)

Hinweis: Beim Ändern von p0776 werden die Parameter der Normierungskennlinie (p0777, p0778, p0779, p0780) mit folgenden Vorbelegungswerten überschrieben:
Bei p0776 = 0 wird p0777 = 0.0 %, p0778 = 0.0 mA, p0779 = 100.0 % und p0780 = 20.0 mA gesetzt.
Bei p0776 = 1 wird p0777 = 0.0 %, p0778 = 0.0 V, p0779 = 100.0 % und p0780 = 10.0 V gesetzt.
Bei p0776 = 2 wird p0777 = 0.0 %, p0778 = 4.0 mA, p0779 = 100.0 % und p0780 = 20.0 mA gesetzt.

p0777[0...1] CU Analogausgänge Kennlinie Wert x1 / CU AO Kennl x1

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

Beschreibung: Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogausgänge.
Die Normierungskennlinie für die Analogausgänge wird durch 2 Punkte definiert.
Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (Prozentwert) des 1. Wertepaares der Kennlinie vor.

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)
[1] = AO1 (KI 26/27)

Abhängigkeit: Siehe auch: p0776

Achtung: Dieser Parameter wird beim Ändern von p0776 (Analogausgänge Typ) automatisch überschrieben.

Hinweis: Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.

p0778[0...1] CU Analogausgänge Kennlinie Wert y1 / CU AO Kennl y1

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

Beschreibung: Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogausgänge.
Die Normierungskennlinie für die Analogausgänge wird durch 2 Punkte definiert.
Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Ausgangsspannung in V bzw. Ausgangsstrom in mA) des 1. Wertepaares der Kennlinie vor.

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)
[1] = AO1 (KI 26/27)

Abhängigkeit: Die Einheit dieses Parameters (V oder mA) hängt vom Typ des Analogausgangs ab.
Siehe auch: p0776

Achtung: Dieser Parameter wird beim Ändern von p0776 (Analogausgänge Typ) automatisch überschrieben.

Hinweis: Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.

p0779[0...1] CU Analogausgänge Kennlinie Wert x2 / CU AO Kennl x2

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

Beschreibung: Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogausgänge.
Die Normierungskennlinie für die Analogausgänge wird durch 2 Punkte definiert.
Dieser Parameter gibt die x-Koordinate (Prozentwert) des 2. Wertepaares der Kennlinie vor.

Index: [0] = AO0 (KI 12/13)
[1] = AO1 (KI 26/27)

Abhängigkeit: Siehe auch: p0776

Achtung: Dieser Parameter wird beim Ändern von p0776 (Analogausgänge Typ) automatisch überschrieben.

Hinweis: Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.

p0780[0...1]	CU Analogausgänge Kennlinie Wert y2 / CU AO Kennl y2		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 20.000 [V]
Beschreibung:	Einstellung der Normierungskennlinie für die Analogausgänge. Die Normierungskennlinie für die Analogausgänge wird durch 2 Punkte definiert. Dieser Parameter gibt die y-Koordinate (Ausgangsspannung in V bzw. Ausgangsstrom in mA) des 2. Wertepaares der Kennlinie vor.		
Index:	[0] = AO0 (KI 12/13) [1] = AO1 (KI 26/27)		
Abhängigkeit:	Die Einheit dieses Parameters (V oder mA) hängt vom Typ des Analogausgangs ab. Siehe auch: p0776		
Achtung:	Dieser Parameter wird beim Ändern von p0776 (Analogausgänge Typ) automatisch überschrieben.		
Hinweis:	Die Parameter für die Kennlinie wirken nicht begrenzend.		

p0782[0...1]	BI: CU Analogausgänge Invertierung Signalquelle / CU AO Inv S_q		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9572
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Invertieren der Analogausgangssignale.		
Index:	[0] = AO0 (KI 12/13) [1] = AO1 (KI 26/27)		
Hinweis:	AO: Analog Output (Analogausgang) KI: Klemme		

r0785.0...1		BO: CU Analogausgänge Zustandswort / CU AO ZSW			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 9572	
Min		Max		Werkseinstellung	
-		-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Status der Analogausgänge.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	AO 0 negativ	Ja	Nein	-
	01	AO 1 negativ	Ja	Nein	-
Hinweis:		AO: Analog Output (Analogausgang)			

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus / CU DI Simulation				
	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung: Einstellung des Simulationsmodus für die Digitaleingänge.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DI 0 (Kl. 5)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	01	DI 1 (Kl. 6, 64)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	02	DI 2 (Kl. 7)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	03	DI 3 (Kl. 8, 65)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	04	DI 4 (Kl. 16)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	05	DI 5 (Kl. 17, 66)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	06	DI 6 (Kl. 67)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	16	DI 16 (Kl. 41)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	17	DI 17 (Kl. 42)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	18	DI 18 (Kl. 43)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	19	DI 19 (Kl. 44)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	25	DI/DO 25 (Kl. 52)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	26	DI/DO 26 (Kl. 53)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
	27	DI/DO 27 (Kl. 54)	Simulation	Klemmenansteuerung	-
Abhängigkeit: Der Sollwert für die Eingangssignale wird über p0796 vorgegeben.					
Siehe auch: p0796					
Achtung: Wird ein Digitaleingang als Signalquelle für die Funktion "STO" (BI: p9620) verwendet, so ist die Anwahl des Simulationsmodus nicht zulässig und wird abgewiesen.					
Hinweis: Dieser Parameter wird bei der Datensicherung nicht gespeichert (p0971, p0977).					
DI: Digital Input (Digitaleingang)					
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)					

p0796	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert / CU DI Simul Sollw				
	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1510, 2020, 2021, 2022, 2030, 2031
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung des Sollwertes für die Eingangssignale im Simulationsmodus der Digitaleingänge.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DI 0 (Kl. 5)	High	Low	-
	01	DI 1 (Kl. 6, 64)	High	Low	-
	02	DI 2 (Kl. 7)	High	Low	-
	03	DI 3 (Kl. 8, 65)	High	Low	-
	04	DI 4 (Kl. 16)	High	Low	-
	05	DI 5 (Kl. 17, 66)	High	Low	-
	06	DI 6 (Kl. 67)	High	Low	-
	16	DI 16 (Kl. 41)	High	Low	-
	17	DI 17 (Kl. 42)	High	Low	-
	18	DI 18 (Kl. 43)	High	Low	-
	19	DI 19 (Kl. 44)	High	Low	-
	24	DI/DO 24 (Kl. 51)	High	Low	-

25	DI/DO 25 (Kl. 52)	High	Low	-
26	DI/DO 26 (Kl. 53)	High	Low	-
27	DI/DO 27 (Kl. 54)	High	Low	-

- Abhängigkeit:** Die Simulation eines Digitaleinganges wird über p0795 angewählt.
Siehe auch: p0795
- Achtung:** Zur Klemmenbezeichnung:
Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU310.
- Hinweis:** Dieser Parameter wird bei der Datensicherung nicht gespeichert (p0971, p0977).
DI: Digital Input (Digitaleingang)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (Digitaleingang/-ausgang bidirektional)

p0797[0...1]	CU Analogeingänge Simulationsmodus / CU AI Sim_modus		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Simulationsmodus für die Analogeingänge.		
Wert:	0: Klemmenauswertung für Analogeingang x 1: Simulation für Analogeingang x		
Index:	[0] = AI0 (Kl 3/4) [1] = AI1 (Kl 10/11)		
Abhängigkeit:	Der Sollwert für die Eingangsspannung wird über p0798 vorgegeben. Siehe auch: p0798		
Hinweis:	Dieser Parameter wird bei der Datensicherung nicht gespeichert (p0971). AI: Analog Input (Analogeingang)		

p0798[0...1]	CU Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert / CU AI Sim Sollw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -50.000	Max 2000.000	Werkseinstellung 0.000
Beschreibung:	Einstellung des Sollwertes für den Eingangswert im Simulationsmodus der Analogeingänge.		
Index:	[0] = AI0 (Kl 3/4) [1] = AI1 (Kl 10/11)		
Abhängigkeit:	Die Simulation eines Analogeinganges wird über p0797 angewählt. Wenn AI x als Spannungseingang parametrisiert ist (p0756), dann ist der Sollwert eine Spannung in V. Wenn AI x als Stromeingang parametrisiert ist (p0756), dann ist der Sollwert ein Strom in mA. Siehe auch: p0756, p0797		
Hinweis:	Dieser Parameter wird bei der Datensicherung nicht gespeichert (p0971). AI: Analog Input (Analogeingang)		

p0802	Datenübertragung Speicherkarte als Quelle/Ziel / Sp_karte Quel/Ziel		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Nummer zur Datenübertragung einer Parametersicherung von/auf Speicherkarte. Übertragung von Speicherkarte nach Gerätespeicher (p0804 = 1): - Einstellung der Quelle der Parametersicherung (z. B. p0802 = 48 --> PS048xxx.ACX ist die Quelle).		

Übertragung vom nichtflüchtigen Gerätespeicher nach Speicherkarte (p0804 = 2):

- Einstellung des Ziels der Parametersicherung (z. B. p0802 = 23 --> PS023xxx.ACX ist das Ziel).

Abhängigkeit: Siehe auch: p0803, p0804

Achtung: Sind die Daten zwischen dem flüchtigen und nichtflüchtigen Gerätespeicher unterschiedlich, so muss gegebenenfalls vor der Übertragung auf die Speicherkarte nichtflüchtig gesichert werden (z. B. p0971 = 1).

p0803	Datenübertragung Gerätespeicher als Quelle/Ziel / Ger_sp Quel/Ziel		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 12	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Nummer zur Datenübertragung einer Parametersicherung von/auf Gerätespeicher. Übertragung von Speicherkarte nach Gerätespeicher (p0804 = 1): - Einstellung des Ziels der Parametersicherung (z. B. p0803 = 10 --> PS010xxx.ACX ist das Ziel). Übertragung vom nichtflüchtigen Gerätespeicher nach Speicherkarte (p0804 = 2): - Einstellung der Quelle der Parametersicherung (z. B. p0803 = 11 --> PS011xxx.ACX ist die Quelle).		
Wert:	0: Quelle/Ziel Standard 10: Quelle/Ziel mit Einstellung 10 11: Quelle/Ziel mit Einstellung 11 12: Quelle/Ziel mit Einstellung 12		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0802, p0804		
Achtung:	Sind die Daten zwischen dem flüchtigen und nichtflüchtigen Gerätespeicher unterschiedlich, so muss gegebenenfalls vor der Übertragung auf die Speicherkarte nichtflüchtig gesichert werden (z. B. p0971 = 1).		

p0804	Datenübertragung Start / Datenübertr Start		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min 0	Max 1100	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Übertragungsrichtung und Start der Datenübertragung zwischen Speicherkarte und nichtflüchtigem Gerätespeicher. Beispiel 1: Es soll die Parametersicherung mit Einstellung 0 vom Gerätespeicher auf die Speicherkarte übertragen werden. Auf der Speicherkarte soll die Parametersicherung mit Einstellung 22 abgelegt werden. p0802 = 22 (Parametersicherung mit Einstellung 22 auf der Speicherkarte als Ziel festlegen) p0803 = 0 (Parametersicherung mit Einstellung 0 im Gerätespeicher als Quelle festlegen) p0804 = 2 (Datenübertragung von Gerätespeicher nach Speicherkarte starten) --> PS000xxx.ACX wird vom Gerätespeicher zur Speicherkarte übertragen und als PS022xxx.ACX abgelegt. Beispiel 2: Es soll die Parametersicherung mit Einstellung 22 von der Speicherkarte in den Gerätespeicher übertragen werden. Im Gerätespeicher soll die Parametersicherung als Einstellung 0 abgelegt werden. p0802 = 22 (Parametersicherung mit Einstellung 22 auf der Speicherkarte als Quelle festlegen) p0803 = 0 (Parametersicherung mit Einstellung 0 im Gerätespeicher als Ziel festlegen) p0804 = 1 (Datenübertragung von Speicherkarte nach Gerätespeicher starten) --> PS022xxx.ACX wird von der Speicherkarte zum Gerätespeicher übertragen und als PS000xxx.ACX abgelegt.		

Beispiel 3 (nur bei PROFIBUS/PROFINET unterstützt):

Es sollen die PROFIBUS oder PROFINET Gerätestammdaten (GSD) vom Gerätespeicher auf die Speicherkarte übertragen werden.

p0802 = (nicht relevant)

p0803 = (nicht relevant)

p0804 = 12 (Übertragung der GSD-Dateien auf die Speicherkarte starten)

--> Die GSD-Dateien werden vom Gerätespeicher zur Speicherkarte übertragen und im Verzeichnis /SIE-MENS/SINAMICS/DATA/CFG abgelegt.

Wert:

- 0: Inaktiv
- 1: Speicherkarte nach Gerätespeicher
- 2: Gerätespeicher nach Speicherkarte
- 12: Gerätespeicher (GSD-Dateien) nach Speicherkarte
- 1001: Datei öffnen auf Speicherkarte nicht möglich
- 1002: Datei öffnen im Gerätespeicher nicht möglich
- 1003: Speicherkarte nicht gefunden
- 1100: Datei übertragen nicht möglich

Abhängigkeit: Siehe auch: p0802, p0803

Achtung: Während laufender Datenübertragung darf die Speicherkarte nicht gezogen werden.

Bei p0014 = 1 gilt:

Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.

Hinweis: Wird beim Einschalten der Control Unit auf der Speicherkarte eine Parametersicherung mit Einstellung 0 erkannt (PS000xxx.ACX), so wird diese automatisch in den Gerätespeicher übertragen.

Bei gesteckter Speicherkarte wird beim nichtflüchtig Speichern der Parameter (z. B. mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren") automatisch auch eine Parametersicherung mit Einstellung 0 (PS000xxx.ACX) auf die Speicherkarte geschrieben.

Nach abgeschlossener fehlerfreier Datenübertragung wird dieser Parameter automatisch auf 0 zurückgesetzt. Im Fehlerfall wird der Parameter auf einen Wert > 1000 gesetzt. Mögliche Fehlerursachen:

p0804 = 1001:

Die in p0802 als Quelle eingestellte Parametersicherung auf der Speicherkarte existiert nicht oder es ist nicht genügend freier Speicherplatz auf der Speicherkarte vorhanden.

p0804 = 1002:

Die in p0803 als Quelle eingestellte Parametersicherung im Gerätespeicher existiert nicht oder es ist nicht genügend freier Speicherplatz im Gerätespeicher vorhanden.

p0804 = 1003:

Es ist keine Speicherkarte gesteckt.

p0804		Datenübertragung Start / Datenübertr Start	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_CAN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1100	0
Beschreibung:	Einstellung der Übertragungsrichtung und Start der Datenübertragung zwischen Speicherkarte und nichtflüchtigem Gerätespeicher.		
	Beispiel 1:		
	Es soll die Parametersicherung mit Einstellung 0 vom Gerätespeicher auf die Speicherkarte übertragen werden.		
	Auf der Speicherkarte soll die Parametersicherung mit Einstellung 22 abgelegt werden.		
	p0802 = 22 (Parametersicherung mit Einstellung 22 auf der Speicherkarte als Ziel festlegen)		
	p0803 = 0 (Parametersicherung mit Einstellung 0 im Gerätespeicher als Quelle festlegen)		
	p0804 = 2 (Datenübertragung von Gerätespeicher nach Speicherkarte starten)		
	--> PS000xxx.ACX wird vom Gerätespeicher zur Speicherkarte übertragen und als PS022xxx.ACX abgelegt.		

Beispiel 2:

Es soll die Parametersicherung mit Einstellung 22 von der Speicherkarte in den Gerätespeicher übertragen werden. Im Gerätespeicher soll die Parametersicherung als Einstellung 0 abgelegt werden.

p0802 = 22 (Parametersicherung mit Einstellung 22 auf der Speicherkarte als Quelle festlegen)

p0803 = 0 (Parametersicherung mit Einstellung 0 im Gerätespeicher als Ziel festlegen)

p0804 = 1 (Datenübertragung von Speicherkarte nach Gerätespeicher starten)

--> PS022xxx.ACX wird von der Speicherkarte zum Gerätespeicher übertragen und als PS000xxx.ACX abgelegt.

Beispiel 3 (nur bei PROFIBUS/PROFINET unterstützt):

Es sollen die PROFIBUS oder PROFINET Gerätestammdaten (GSD) vom Gerätespeicher auf die Speicherkarte übertragen werden.

p0802 = (nicht relevant)

p0803 = (nicht relevant)

p0804 = 12 (Übertragung der GSD-Dateien auf die Speicherkarte starten)

--> Die GSD-Dateien werden vom Gerätespeicher zur Speicherkarte übertragen und im Verzeichnis /SIEMENS/SINAMICS/DATA/CFG abgelegt.

Wert:

0: Inaktiv
1: Speicherkarte nach Gerätespeicher
2: Gerätespeicher nach Speicherkarte
1001: Datei öffnen auf Speicherkarte nicht möglich
1002: Datei öffnen im Gerätespeicher nicht möglich
1003: Speicherkarte nicht gefunden
1100: Datei übertragen nicht möglich

Abhängigkeit:

Siehe auch: p0802, p0803

Achtung:

Während laufender Datenübertragung darf die Speicherkarte nicht gezogen werden.

Bei p0014 = 1 gilt:

Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.

Hinweis:

Wird beim Einschalten der Control Unit auf der Speicherkarte eine Parametersicherung mit Einstellung 0 erkannt (PS000xxx.ACX), so wird diese automatisch in den Gerätespeicher übertragen.

Bei gesteckter Speicherkarte wird beim nichtflüchtig Speichern der Parameter (z. B. mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren") automatisch auch eine Parametersicherung mit Einstellung 0 (PS000xxx.ACX) auf die Speicherkarte geschrieben.

Nach abgeschlossener fehlerfreier Datenübertragung wird dieser Parameter automatisch auf 0 zurückgesetzt. Im Fehlerfall wird der Parameter auf einen Wert > 1000 gesetzt. Mögliche Fehlerursachen:

p0804 = 1001:

Die in p0802 als Quelle eingestellte Parametersicherung auf der Speicherkarte existiert nicht oder es ist nicht genügend freier Speicherplatz auf der Speicherkarte vorhanden.

p0804 = 1002:

Die in p0803 als Quelle eingestellte Parametersicherung im Gerätespeicher existiert nicht oder es ist nicht genügend freier Speicherplatz im Gerätespeicher vorhanden.

p0804 = 1003:

Es ist keine Speicherkarte gesteckt.

p0806

BI: Steuerungshoheit sperren / PcCtrl sperren

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: U32 / Binary

Änderbar: T

Normierung: -

Dyn. Index: -

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: -

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für das Sperren der Steuerungshoheit.

Abhängigkeit:

Siehe auch: r0807

Hinweis:

Die Steuerungshoheit wird beispielsweise von der Inbetriebnahme-Software (Antriebssteuertafel) verwendet.

r0807.0	BO: Steuerungshoheit aktiv / PcCtrl aktiv				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_S_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige, wo die Steuerungshoheit liegt. Der Antrieb kann über BICO-Verschaltung oder über extern (z. B. Inbetriebnahme-Software) gesteuert werden.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Steuerungshoheit aktiv	Ja	Nein	5030, 6031
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0806				
Achtung:	Die Steuerungshoheit beeinflusst nur das Steuerwort 1 und den Drehzahlsollwert 1. Andere Steuerworte/Sollwerte können von einem Automatisierungsgerät übertragen werden.				
Hinweis:	Bit 0 = 0: BICO-Verschaltung aktiv Bit 0 = 1: Steuerungshoheit bei PC/AOP Die Steuerungshoheit wird beispielsweise von der Inbetriebnahme-Software (Antriebssteuertafel) verwendet.				

r0807.0	BO: Steuerungshoheit aktiv / PcCtrl aktiv				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige, wo die Steuerungshoheit liegt. Der Antrieb kann über BICO-Verschaltung oder über extern (z. B. Inbetriebnahme-Software) gesteuert werden.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Steuerungshoheit aktiv	Ja	Nein	5030, 6031
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0806				
Achtung:	Die Steuerungshoheit beeinflusst nur das Steuerwort 1 und den Drehzahlsollwert 1. Andere Steuerworte/Sollwerte können von einem Automatisierungsgerät übertragen werden.				
Hinweis:	Bit 0 = 0: BICO-Verschaltung aktiv Bit 0 = 1: Steuerungshoheit bei PC/AOP Die Steuerungshoheit wird beispielsweise von der Inbetriebnahme-Software (Antriebssteuertafel) verwendet.				

p0809[0...2]	Befehlsdatensatz CDS kopieren / CDS kopieren				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 8560
CU250S_S_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	0		1		0
Beschreibung:	Kopieren eines Befehlsdatensatzes (Command Data Set, CDS) in einen anderen.				
Index:	[0] = Quell-Befehlsdatensatz [1] = Ziel-Befehlsdatensatz [2] = Kopiervorgang starten				

Hinweis: Vorgehen:
 1. In Index 0 eintragen, welcher Befehlsdatensatz kopiert werden soll.
 2. In Index 1 eintragen, in welchen Befehlsdatensatz kopiert werden soll.
 3. Kopiervorgang starten: Index 2 von 0 auf 1 stellen.
 Am Ende des Kopiervorgangs wird automatisch p0809[2] = 0 gesetzt.

p0809[0...2]	Befehlsdatensatz CDS kopieren / CDS kopieren		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8560
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	3	0

Beschreibung: Kopieren eines Befehlsdatensatzes (Command Data Set, CDS) in einen anderen.
Index: [0] = Quell-Befehlsdatensatz
 [1] = Ziel-Befehlsdatensatz
 [2] = Kopiervorgang starten
Abhängigkeit: Siehe auch: r3996
Achtung: Beim Kopieren der Befehlsdatensätze kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.
Hinweis: Vorgehen:
 1. In Index 0 eintragen, welcher Befehlsdatensatz kopiert werden soll.
 2. In Index 1 eintragen, in welchen Befehlsdatensatz kopiert werden soll.
 3. Kopiervorgang starten: Index 2 von 0 auf 1 stellen.
 Am Ende des Kopiervorgangs wird automatisch p0809[2] = 0 gesetzt.

p0810	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0 / Wahl CDS Bit 0		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8560
CU250S_S_PN			
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Befehlsdatensatzes Bit 0 (Command Data Set, CDS Bit 0).
Abhängigkeit: Siehe auch: r0050, p0811, r0836
Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.
Hinweis: Der über die Binektoreingänge angewählte Befehlsdatensatz wird in r0836 angezeigt.
 Der aktuell wirksame Befehlsdatensatz wird in r0050 angezeigt.
 Das Kopieren eines Befehlsdatensatzes kann mit p0809 ausgeführt werden.

p0810	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0 / Wahl CDS Bit 0		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8560
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	722.3

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Befehlsdatensatzes Bit 0 (Command Data Set, CDS Bit 0).
Abhängigkeit: Siehe auch: r0050, p0811, r0836
Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: Der über die Binektoreingänge angewählte Befehlsdatensatz wird in r0836 angezeigt.
Der aktuell wirksame Befehlsdatensatz wird in r0050 angezeigt.
Das Kopieren eines Befehlsdatensatzes kann mit p0809 ausgeführt werden.

p0811	Bl: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1 / Wahl CDS Bit 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8560
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Befehlsdatensatzes Bit 1 (Command Data Set, CDS Bit 1).
Abhängigkeit: Siehe auch: r0050, p0810, r0836
Hinweis: Der über die Binektoreingänge angewählte Befehlsdatensatz wird in r0836 angezeigt.
Der aktuell wirksame Befehlsdatensatz wird in r0050 angezeigt.
Das Kopieren eines Befehlsdatensatzes kann mit p0809 ausgeführt werden.

p0819[0...2]	Antriebsdatensatz DDS kopieren / DDS kopieren		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(15)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	31	0

Beschreibung: Kopieren eines Antriebsdatensatzes (Drive Data Set, DDS) in einen anderen.
Index: [0] = Quell-Antriebsdatensatz
[1] = Ziel-Antriebsdatensatz
[2] = Kopiervorgang starten
Hinweis: Vorgehen:
1. In Index 0 eintragen, welcher Antriebsdatensatz kopiert werden soll.
2. In Index 1 eintragen, in welchen Antriebsdatensatz kopiert werden soll.
3. Kopiervorgang starten: Index 2 von 0 auf 1 stellen.
Am Ende des Kopiervorgangs wird automatisch p0819[2] = 0 gesetzt.

p0819[0...2]	Antriebsdatensatz DDS kopieren / DDS kopieren		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(15)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	3	0

Beschreibung: Kopieren eines Antriebsdatensatzes (Drive Data Set, DDS) in einen anderen.
Index: [0] = Quell-Antriebsdatensatz
[1] = Ziel-Antriebsdatensatz
[2] = Kopiervorgang starten
Abhängigkeit: Siehe auch: r3996
Achtung: Beim Kopieren der Antriebsdatensätze kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.
Hinweis: Vorgehen:
1. In Index 0 eintragen, welcher Antriebsdatensatz kopiert werden soll.
2. In Index 1 eintragen, in welchen Antriebsdatensatz kopiert werden soll.
3. Kopiervorgang starten: Index 2 von 0 auf 1 stellen.
Am Ende des Kopiervorgangs wird automatisch p0819[2] = 0 gesetzt.

p0820[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0 / Wahl DDS Bit 0		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: C(15), T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565, 8575
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Antriebsdatensatzes Bit 0 (Drive Data Set, DDS Bit 0).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0051, r0837		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p0821[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1 / Wahl DDS Bit 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(15), T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Antriebsdatensatzes Bit 1 (Drive Data Set, DDS Bit 1).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0051, r0837		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer / Mot_um Motornummer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8575
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung einer frei vergebaren Motornummer für die Motorumschaltung.		
Vorsicht:	Bei Umschaltung der Motordatensätze mit gleicher Motornummer (z. B. Stern/Dreieck-Umschaltung) und bei einem Motor mit Bremse bleibt die Bremse des Motors während der Umschaltung geöffnet.		
Hinweis:	Bei Umschaltung der Motordatensätze gilt: Gleiche Motornummer bedeutet gleiches thermisches Modell.		
p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer / Mot_um Motornummer		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung einer frei vergebaren Motornummer für die Antriebsdatensatzumschaltung. Wenn mit verschiedenen Antriebsdatensätzen derselbe Motor betrieben wird, so muss in diese Datensätze auch dieselbe Motornummer eingetragen werden. Wird mit dem Antriebsdatensatz gleichzeitig der Motor umgeschaltet, so sind unterschiedliche Motornummern zu verwenden. In diesem Fall ist die Datensatzumschaltung nur unter Impulssperre möglich.		
Hinweis:	Bei identischen Motornummern wird dasselbe thermische Motormodell bei Datensatzumschaltung weitergerechnet. Werden unterschiedliche Motornummern vergeben, so werden auch unterschiedliche Modelle gerechnet (der inaktive Motor kühlt jeweils ab). Bei gleicher Motornummer werden die Korrekturwerte der Rs-, Lh- bzw. kT-Adaption bei Datensatzumschaltung mitgeführt (siehe r1782, r1787, r1797).		

r0835.0...11		CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort / DDS_ZSW			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8575		
CU250S_S_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts für die Antriebsdatensatzumschaltung.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motorumschaltung aktiv	Ja	Nein	8575
	01	Geberumschaltung aktiv	Ja	Nein	-
	02	Parameterberechnung intern aktiv	Ja	Nein	-
	04	Ankerkurzschluss aktiv	Ja	Nein	-
	05	Identifikation läuft	Ja	Nein	-
	06	Reibkennlinienaufnahme läuft	Ja	Nein	-
	07	Drehende Messung läuft	Ja	Nein	-
	08	Motordatenidentifikation läuft	Ja	Nein	-
	10	Warten auf Impulslöschung	Ja	Nein	-
	11	Warten auf Motorumschaltung Rückmel- dung	Ja	Nein	-
Hinweis: Dieser Parameter wird nur bei angewählter bzw. laufender Datensatzumschaltung mit aktuellen Werten versorgt.					
Zu Bit 00:					
Das Signal wird nur beeinflusst, wenn über p0827 eine Motorumschaltung eingestellt ist (ungleiche Bitnummern).					
Zu Bit 01:					
Das Signal wird nur beeinflusst, wenn über p0187, p0188 oder p0189 eine Geberumschaltung eingestellt ist.					
Zu Bit 02:					
Eine Datensatzumschaltung wird um die Zeit für die interne Parameterberechnung verzögert.					
Zu Bit 04:					
Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht aktiviertem Ankerkurzschluss durchgeführt.					
Zu Bit 05:					
Bei SERVO gilt:					
Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender Pollageidentifikation, Geberjustage, Motordatenidentifikation und drehender Messung durchgeführt.					
Bei VECTOR gilt:					
Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender Pollageidentifikation durchgeführt.					
Zu Bit 06:					
Eine Datensatzumschaltung wird bei nicht laufender Reibkennlinienaufnahme durchgeführt.					
Zu Bit 07 (nur VECTOR):					
Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender drehender Messung durchgeführt.					
Zu Bit 08 (nur VECTOR):					
Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender Motordatenidentifikation durchgeführt.					
Zu Bit 10:					
Eine Motorumschaltung mit p0833.1 = 1 ist eingestellt. Sie kann erst dann durchgeführt werden, wenn die Applikation die Impulslöschung durchführt.					
Zu Bit 11:					
Eine Motorumschaltung mit p0833.0 = 1 ist eingestellt. Die Impulse werden erst dann freigegeben, wenn das Signal "Motorumschaltung Rückmeldung" erkannt wird.					

r0835.2...8		CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort / DDS_ZSW			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 8575	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Zustandsworts für die Antriebsdatensatzumschaltung.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	02	Parameterberechnung intern aktiv	Ja	Nein	-
	04	Ankerkurzschluss aktiv	Ja	Nein	-
	05	Identifikation läuft	Ja	Nein	-
	07	Drehende Messung läuft	Ja	Nein	-
	08	Motordatenidentifikation läuft	Ja	Nein	-
Hinweis:		Zu Bit 02: Eine Datensatzumschaltung wird um die Zeit für die interne Parameterberechnung verzögert. Zu Bit 04: Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht aktiviertem Ankerkurzschluss durchgeführt. Zu Bit 05: Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender Pollageidentifikation durchgeführt. Zu Bit 07: Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender drehender Messung durchgeführt. Zu Bit 08: Eine Datensatzumschaltung wird nur bei nicht laufender Motordatenidentifikation durchgeführt.			

r0836.0...1		CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt / CDS angewählt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1530, 8560	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:		Anzeige des über Binektoreingang angewählten Befehlsdatensatzes (Command Data Set, CDS).			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	CDS Anwahl Bit 0	Ein	Aus	-
	01	CDS Anwahl Bit 1	Ein	Aus	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: r0050, p0810, p0811			
Hinweis:		Befehlsdatensätze werden über Binektoreingang p0810 und folgend angewählt. Der aktuell wirksame Befehlsdatensatz wird in r0050 angezeigt.			

r0836.0...1		CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt / CDS angewählt			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1530, 8560	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:		Anzeige des über Binektoreingang angewählten Befehlsdatensatzes (Command Data Set, CDS).			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	CDS Anwahl Bit 0	Ein	Aus	-
	01	CDS Anwahl Bit 1	Ein	Aus	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: r0050, p0810, p0811			

Hinweis: Befehlsdatensätze werden über Binektoreingang p0810 und folgend angewählt.
Der aktuell wirksame Befehlsdatensatz wird in r0050 angezeigt.

r0837.0...1	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt / DDS angewählt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des über Binektoreingang angewählten Antriebsdatensatzes (Drive Data Set, DDS).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DDS Anwahl Bit 0	Ein	Aus	-
	01	DDS Anwahl Bit 1	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r0051, p0820, p0821

Hinweis: Antriebsdatensätze werden über Binektoreingang p0820 und folgend angewählt.
Der aktuell wirksame Antriebsdatensatz wird in r0051 angezeigt.
Bei nur einem vorhandenen Datensatz wird in diesem Parameter der Wert 0 angezeigt und nicht die Anwahl über Binektoreingang.

r0837.0...1	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt / DDS angewählt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8565
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des über Binektoreingang angewählten Antriebsdatensatzes (Drive Data Set, DDS).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	DDS Anwahl Bit 0	Ein	Aus	-
	01	DDS Anwahl Bit 1	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r0051, p0820, p0821

Hinweis: Antriebsdatensätze werden über Binektoreingang p0820 und folgend angewählt.
Der aktuell wirksame Antriebsdatensatz wird in r0051 angezeigt.
Bei nur einem vorhandenen Datensatz wird in diesem Parameter der Wert 0 angezeigt und nicht die Anwahl über Binektoreingang.

p0840[0...n]	BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1)		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2610, 8720, 8820, 8920
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "EIN/AUS (AUS1)".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 0 (STW1.0).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1055, p1056

Vorsicht: Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.



Achtung: Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal kann der Motor durch Tippen über Binektoreingang p1055 oder p1056 gefahren werden.

Der Befehl "EIN/AUS (AUS1)" kann über Binektoreingang p0840 oder p1055/p1056 gegeben werden.

Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal wird die Einschaltsperr quitiert.

Nur die einschaltende Signalquelle kann auch wieder ausschalten.

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Bei Antrieb mit Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung)

Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (p1300 = 22, 23) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: Sofortige Impulslöschung

Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227)

Bei Antrieb mit Drehzahl-/Drehmomentregelung gilt:

- BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Impulsfreigabe möglich)

Bei aktiven Einspeisungen (Active Line Module und Smart Line Module) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vdc reduzieren über Rampe, dann Impulslöschung und Vorladeschütz/Netzschütz aus)

- BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschütz/Netzschütz ein, Impulsfreigabe möglich)

Bei passiven Einspeisungen (Basic Line Module) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vorladeschütz/Netzschütz aus)

- BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschütz/Netzschütz ein)

Als Signalquelle kann auch r0863.1 eines Antriebs gewählt werden.

p0840[0...n]	BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1)		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2610, 8720, 8820, 8920
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.0
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für den Befehl "EIN/AUS (AUS1)".

Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 0 (STW1.0).

Abhängigkeit:

Siehe auch: p1055, p1056

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.

**Achtung:**

Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal kann der Motor durch Tippen über Binektoreingang p1055 oder p1056 gefahren werden.

Der Befehl "EIN/AUS (AUS1)" kann über Binektoreingang p0840 oder p1055/p1056 gegeben werden.

Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal wird die Einschaltsperr quitiert.

Nur die einschaltende Signalquelle kann auch wieder ausschalten.

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Bei Antrieb mit Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung)

Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (p1300 = 22, 23) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: Sofortige Impulslöschung

Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227)

Bei Antrieb mit Drehzahl-/Drehmomentregelung gilt:

- BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Impulsfreigabe möglich)

Bei aktiven Einspeisungen (Active Line Module und Smart Line Module) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vdc reduzieren über Rampe, dann Impulslöschung und Vorladeschutz/Netzschutz aus)


- BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschutz/Netzschutz ein, Impulsfreigabe möglich)


Bei passiven Einspeisungen (Basic Line Module) gilt:

- BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vorladeschutz/Netzschutz aus)

- BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschutz/Netzschutz ein)

Als Signalquelle kann auch r0863.1 eines Antriebs gewählt werden.

p0840[0...n]		BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1)	
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2610, 8720, 8820, 8920
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 722.0
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "EIN/AUS (AUS1)". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 0 (STW1.0).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1055, p1056		
Vorsicht:	Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.		
			
Achtung:	Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal kann der Motor durch Tippen über Binektoreingang p1055 oder p1056 gefahren werden. Der Befehl "EIN/AUS (AUS1)" kann über Binektoreingang p0840 oder p1055/p1056 gegeben werden. Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal wird die Einschaltsperrung quitiert. Nur die einschaltende Signalquelle kann auch wieder ausschalten. Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei Antrieb mit Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung) Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (p1300 = 22, 23) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: Sofortige Impulslöschung Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227) Bei Antrieb mit Drehzahl-/Drehmomentregelung gilt: - BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Impulsfreigabe möglich) Bei aktiven Einspeisungen (Active Line Module und Smart Line Module) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vdc reduzieren über Rampe, dann Impulslöschung und Vorladeschutz/Netzschutz aus) - BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschutz/Netzschutz ein, Impulsfreigabe möglich) Bei passiven Einspeisungen (Basic Line Module) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vorladeschutz/Netzschutz aus) - BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschutz/Netzschutz ein) Als Signalquelle kann auch r0863.1 eines Antriebs gewählt werden.		

p0840[0...n]	BI: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1)		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2610, 8720, 8820, 8920
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 722.0 [1] 0 [2] 0 [3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "EIN/AUS (AUS1)". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 0 (STW1.0). Siehe auch: p1055, p1056		
Abhängigkeit:	Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.		
Vorsicht:			
			
Achtung:	Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal kann der Motor durch Tippen über Binektoreingang p1055 oder p1056 gefahren werden. Der Befehl "EIN/AUS (AUS1)" kann über Binektoreingang p0840 oder p1055/p1056 gegeben werden. Bei Binektoreingang p0840 = 0-Signal wird die Einschaltsperrung quitiert. Nur die einschaltende Signalquelle kann auch wieder ausschalten. Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei Antrieb mit Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung) Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (p1300 = 22, 23) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: Sofortige Impulslöschung Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227) Bei Antrieb mit Drehzahl-/Drehmomentregelung gilt: - BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Impulsfreigabe möglich) Bei aktiven Einspeisungen (Active Line Module und Smart Line Module) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vdc reduzieren über Rampe, dann Impulslöschung und Vorladeschutz/Netzschutz aus) - BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschutz/Netzschutz ein, Impulsfreigabe möglich) Bei passiven Einspeisungen (Basic Line Module) gilt: - BI: p0840 = 0-Signal: AUS1 (Vorladeschutz/Netzschutz aus) - BI: p0840 = 0/1-Signal: EIN (Vorladeschutz/Netzschutz ein) Als Signalquelle kann auch r0863.1 eines Antriebs gewählt werden.		
p0844[0...n]	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
CU250S_S_PN	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)". Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen: - BI: p0844 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1" - BI: p0845 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2"		

Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 1 (STW1.1).

Bl: p0844 = 0-Signal oder Bl: p0845 = 0-Signal

- AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperrung)

Bl: p0844 = 1-Signal und Bl: p0845 = 1-Signal

- Kein AUS2 (Freigabe möglich)

Vorsicht:



Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Bei Active Line Modules, Smart Line Modules und Binäreingang p0844 = 0-Signal oder p0845 = 0-Signal gilt:

- Vorladeschutz/Netzschutz wird zusätzlich ausgeschaltet.

p0844[0...n]		Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1	
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.1
			[1] 1
			[2] 2090.1
			[3] 2090.1

Beschreibung:

Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)".

Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:

- Bl: p0844 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1"

- Bl: p0845 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2"

Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 1 (STW1.1).

Bl: p0844 = 0-Signal oder Bl: p0845 = 0-Signal

- AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperrung)

Bl: p0844 = 1-Signal und Bl: p0845 = 1-Signal

- Kein AUS2 (Freigabe möglich)

Vorsicht:



Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Bei Active Line Modules, Smart Line Modules und Binäreingang p0844 = 0-Signal oder p0845 = 0-Signal gilt:

- Vorladeschutz/Netzschutz wird zusätzlich ausgeschaltet.

p0844[0...n]		Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1	
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

Beschreibung:

Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)".

Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:

- Bl: p0844 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1"

- Bl: p0845 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2"

Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 1 (STW1.1).

Bl: p0844 = 0-Signal oder Bl: p0845 = 0-Signal

- AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperrung)

Bl: p0844 = 1-Signal und Bl: p0845 = 1-Signal

- Kein AUS2 (Freigabe möglich)

Vorsicht:



Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Bei Active Line Modules, Smart Line Modules und Binäreingang p0844 = 0-Signal oder p0845 = 0-Signal gilt:

- Vorladeschutz/Netzschutz wird zusätzlich ausgeschaltet.

p0844[0...n]

Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1

CU250S_V

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: U32 / Binary

CU250S_V_CAN

Änderbar: T

Normierung: -

Dyn. Index: CDS, p0170

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

1

Beschreibung:

Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)".

Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:

- Bl: p0844 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1"

- Bl: p0845 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2"

Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 1 (STW1.1).

Bl: p0844 = 0-Signal oder Bl: p0845 = 0-Signal

- AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperrung)

Bl: p0844 = 1-Signal und Bl: p0845 = 1-Signal

- Kein AUS2 (Freigabe möglich)

Vorsicht:



Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Bei Active Line Modules, Smart Line Modules und Binäreingang p0844 = 0-Signal oder p0845 = 0-Signal gilt:

- Vorladeschutz/Netzschutz wird zusätzlich ausgeschaltet.

p0845[0...n]

Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2 / AUS2 S_q 2

CU250S_S

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: U32 / Binary

CU250S_S_CAN

Änderbar: T

Normierung: -

Dyn. Index: CDS, p0170

CU250S_S_DP

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920

CU250S_S_PN

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

1

Beschreibung:

Einstellung der zweiten Signalquelle für den Befehl "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)".

Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:

- Bl: p0844 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1"

- Bl: p0845 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2"

Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 1 (STW1.1).

Bl: p0844 = 0-Signal oder Bl: p0845 = 0-Signal

- AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperrung)

Bl: p0844 = 1-Signal und Bl: p0845 = 1-Signal

- Kein AUS2 (Freigabe möglich)

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang wirksam.

Hinweis:

Bei Active Line Modules, Smart Line Modules und Binektoreingang p0844 = 0-Signal oder p0845 = 0-Signal gilt:
- Vorladeschutz/Netzschutz wird zusätzlich ausgeschaltet.

p0845[0...n]	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2 / AUS2 S_q 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung:

Einstellung der zweiten Signalquelle für den Befehl "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)".
Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:
- BI: p0844 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1"
- BI: p0845 "Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2"
Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 1 (STW1.1).
BI: p0844 = 0-Signal oder BI: p0845 = 0-Signal
- AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperrung)
BI: p0844 = 1-Signal und BI: p0845 = 1-Signal
- Kein AUS2 (Freigabe möglich)

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang wirksam.

p0848[0...n]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung:

Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)".
Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:
- BI: p0848 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1"
- BI: p0849 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2"
Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 2 (STW1.2).
BI: p0848 = 0-Signal oder BI: p0849 = 0-Signal
- AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe (p1135), dann Impulslöschung und Einschaltsperrung)
BI: p0848 = 1-Signal und BI: p0849 = 1-Signal
- Kein AUS3 (Freigabe möglich)

Vorsicht:


Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.


Achtung:


Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.


Hinweis:

Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt:
BI: p0848 = 0-Signal:
- Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227).

p0848[0...n]		BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1	
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.2
			[1] 1
			[2] 2090.2
			[3] 2090.2
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)". Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen: - BI: p0848 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1" - BI: p0849 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2" Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 2 (STW1.2). BI: p0848 = 0-Signal oder BI: p0849 = 0-Signal - AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe (p1135), dann Impulslöschung und Einschaltsperrung) BI: p0848 = 1-Signal und BI: p0849 = 1-Signal - Kein AUS3 (Freigabe möglich) Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.		
Vorsicht:			
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt: BI: p0848 = 0-Signal: - Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227).		

p0848[0...n]		BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1	
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
(EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_PN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
(EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)". Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen: - BI: p0848 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1" - BI: p0849 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2" Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 2 (STW1.2). BI: p0848 = 0-Signal oder BI: p0849 = 0-Signal - AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe (p1135), dann Impulslöschung und Einschaltsperrung) BI: p0848 = 1-Signal und BI: p0849 = 1-Signal - Kein AUS3 (Freigabe möglich) Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.		
Vorsicht:			
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt: BI: p0848 = 0-Signal: - Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227).		

p0848[0...n]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	<p>Einstellung der ersten Signalquelle für den Befehl "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)".</p> <p>Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - BI: p0848 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1" - BI: p0849 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2" <p>Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 2 (STW1.2).</p> <p>BI: p0848 = 0-Signal oder BI: p0849 = 0-Signal</p> <ul style="list-style-type: none"> - AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe (p1135), dann Impulslöschung und Einschaltsperr) <p>BI: p0848 = 1-Signal und BI: p0849 = 1-Signal</p> <ul style="list-style-type: none"> - Kein AUS3 (Freigabe möglich) <p>Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.</p>		
Vorsicht:			
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	<p>Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt:</p> <p>BI: p0848 = 0-Signal:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227). 		

p0849[0...n]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2 / AUS3 S_q 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	<p>Einstellung der zweiten Signalquelle für den Befehl "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)".</p> <p>Es wirkt die UND-Verknüpfung von folgenden Signalen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - BI: p0848 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1" - BI: p0849 "Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2" <p>Das Ergebnis der UND-Verknüpfung entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 2 (STW1.2).</p> <p>BI: p0848 = 0-Signal oder BI: p0849 = 0-Signal</p> <ul style="list-style-type: none"> - AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe (p1135), dann Impulslöschung und Einschaltsperr) <p>BI: p0848 = 1-Signal und BI: p0849 = 1-Signal</p> <ul style="list-style-type: none"> - Kein AUS3 (Freigabe möglich) <p>Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang wirksam.</p>		
Vorsicht:			
			
Hinweis:	<p>Bei Antrieb mit Drehmomentregelung (über p1501 aktiviert) gilt:</p> <p>BI: p0849 = 0-Signal:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227). 		

p0852[0...n]	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8820, 8920
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Betrieb freigeben/Betrieb sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = 0-Signal
Betrieb sperren (Impulse löschen).
BI: p0852 = 1-Signal
Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich).
Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Vorsicht:



Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p0852[0...n]	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8820, 8920

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	[0] 2090.3
		[1] 1
		[2] 2090.3
		[3] 2090.3

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Betrieb freigeben/Betrieb sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = 0-Signal
Betrieb sperren (Impulse löschen).
BI: p0852 = 1-Signal
Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich).
Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Vorsicht:



Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p0852[0...n]	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben		
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8820, 8920

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Betrieb freigeben/Betrieb sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = 0-Signal
Betrieb sperren (Impulse löschen).
BI: p0852 = 1-Signal
Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich).

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p0852[0...n]**BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben**

CU250S_V

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / Binary

CU250S_V_CAN

Änderbar: T**Normierung:** -**Dyn. Index:** CDS, p0170**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 2501, 8820, 8920**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

1

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Betrieb freigeben/Betrieb sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = 0-Signal
Betrieb sperren (Impulse löschen).
BI: p0852 = 1-Signal
Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich).

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p0854[0...n]**BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC**

CU250S_S

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / Binary

CU250S_S_CAN

Änderbar: T**Normierung:** -**Dyn. Index:** CDS, p0170

CU250S_S_DP

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 2501, 8720, 8820, 8920

CU250S_S_PN

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

1

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 10 (STW1.10).
BI: p0854 = 0-Signal
Keine Führung durch PLC.
BI: p0854 = 1-Signal
Führung durch PLC.

Vorsicht:


Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.


Achtung:


Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis:

Dieses Bit dient dazu, bei Ausfall der Steuerung eine Reaktion bei den Antrieben auszulösen (F07220). Falls keine Steuerung vorhanden ist, sollte Binäreingang p0854 = 1 gesetzt werden.
Wenn eine Steuerung vorhanden ist, dann muss STW1.10 = 1 (PZD1) gesetzt sein, damit die empfangenen Daten aktualisiert werden. Dies gilt unabhängig von der Einstellung in p0854 und auch bei freier Telegrammprojektion (p0922 = 999).

p0854[0...n]	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.10
			[1] 1
			[2] 2090.10
			[3] 2090.10
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 10 (STW1.10). BI: p0854 = 0-Signal Keine Führung durch PLC. BI: p0854 = 1-Signal Führung durch PLC. Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.		
			
Vorsicht:			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Dieses Bit dient dazu, bei Ausfall der Steuerung eine Reaktion bei den Antrieben auszulösen (F07220). Falls keine Steuerung vorhanden ist, sollte Binäreingang p0854 = 1 gesetzt werden. Wenn eine Steuerung vorhanden ist, dann muss STW1.10 = 1 (PZD1) gesetzt sein, damit die empfangenen Daten aktualisiert werden. Dies gilt unabhängig von der Einstellung in p0854 und auch bei freier Telegrammprojektion (p0922 = 999).		

p0854[0...n]	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC		
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 10 (STW1.10). BI: p0854 = 0-Signal Keine Führung durch PLC. BI: p0854 = 1-Signal Führung durch PLC. Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.		
			
Vorsicht:			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Dieses Bit dient dazu, bei Ausfall der Steuerung eine Reaktion bei den Antrieben auszulösen (F07220). Falls keine Steuerung vorhanden ist, sollte Binäreingang p0854 = 1 gesetzt werden. Wenn eine Steuerung vorhanden ist, dann muss STW1.10 = 1 (PZD1) gesetzt sein, damit die empfangenen Daten aktualisiert werden. Dies gilt unabhängig von der Einstellung in p0854 und auch bei freier Telegrammprojektion (p0922 = 999).		

p0854[0...n]	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 10 (STW1.10). BI: p0854 = 0-Signal Keine Führung durch PLC. BI: p0854 = 1-Signal Führung durch PLC. Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Dieses Bit dient dazu, bei Ausfall der Steuerung eine Reaktion bei den Antrieben auszulösen (F07220). Falls keine Steuerung vorhanden ist, sollte Binäreingang p0854 = 1 gesetzt werden. Wenn eine Steuerung vorhanden ist, dann muss STW1.10 = 1 (PZD1) gesetzt sein, damit die empfangenen Daten aktualisiert werden. Dies gilt unabhängig von der Einstellung in p0854 und auch bei freier Telegrammprojektion (p0922 = 999).		
p0855[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt öffnen / Bremse unbed öffn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Haltebremse unbedingt öffnen".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0858		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Signal über BI: p0858 (Haltebremse unbedingt schließen) hat höhere Priorität als über BI: p0855 (Haltebremse unbedingt öffnen).		
p0855[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt öffnen / Bremse unbed öffn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2701
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Haltebremse unbedingt öffnen".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0858		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Signal über BI: p0858 (Haltebremse unbedingt schließen) hat höhere Priorität als über BI: p0855 (Haltebremse unbedingt öffnen).		

p0856[0...n]	BI: Drehzahlregler freigeben / n_reg freigeben		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Drehzahlregler freigeben" (r0898.12). 0-Signal: I-Anteil und Ausgang des Drehzahlreglers zu Null setzen. 1-Signal: Drehzahlregler freigeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0898		
Hinweis:	Bei Wegnahme von "Drehzahlregler freigeben" wird eine eventuell vorhandene Bremse geschlossen. Die Wegnahme von "Drehzahlregler freigeben" führt nicht zur Impulslöschung.		
p0856[0...n]	BI: Drehzahlregler freigeben / n_reg freigeben		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2701
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Drehzahlregler freigeben" (r0898.12). 0-Signal: I-Anteil und Ausgang des Drehzahlreglers zu Null setzen. 1-Signal: Drehzahlregler freigeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0898		
Hinweis:	Bei Wegnahme von "Drehzahlregler freigeben" wird eine eventuell vorhandene Bremse geschlossen. Die Wegnahme von "Drehzahlregler freigeben" führt nicht zur Impulslöschung.		
p0857	Leistungsteil Überwachungszeit / LT t_Überw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8760, 8864, 8964
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	100.0 [ms]	60000.0 [ms]	6000.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für das Leistungsteil. Nach einer 0/1-Flanke des EIN/AUS1-Befehls wird die Überwachungszeit gestartet. Liefert das Leistungsteil nicht innerhalb der Überwachungszeit eine Bereitmeldung zurück, so wird die Störung F06000 (Einspeisungen) bzw. F07802 (Antriebe) ausgelöst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07802, F30027		
Achtung:	Die maximale Zeit für die Vorladung des Zwischenkreises wird im Leistungsteil überwacht und ist nicht änderbar. Die maximale Dauer der Vorladung ist von der Leistungsklasse und der Bauform des Leistungsteils abhängig. Die Überwachungszeit für die Vorladung wird nach dem EIN-Befehl (BI: p0840 = 0/1-Signal) gestartet. Bei Überschreitung der maximalen Vorladedauer wird die Störung F30027 ausgelöst.		
Hinweis:	Die Werkseinstellung für p0857 ist von der Leistungsklasse und der Bauform des Leistungsteils abhängig. Die Überwachungszeit für die Bereitmeldung des Leistungsteils umfasst den Zeitraum für die Vorladung des Zwischenkreises sowie gegebenenfalls die Prellzeit von Schützen. Ein zu kleiner Wert in p0857 führt nach der Freigabe zu einer entsprechenden Störung.		

p0857	Leistungsteil Überwachungszeit / LT t_Überw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8760, 8864, 8964
CU250S_V_PN			
	Min 100.0 [ms]	Max 60000.0 [ms]	Werkseinstellung 10000.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für das Leistungsteil. Nach einer 0/1-Flanke des EIN/AUS1-Befehls wird die Überwachungszeit gestartet. Liefert das Leistungsteil nicht innerhalb der Überwachungszeit eine Bereitmeldung zurück, so wird die Störung F07802 ausgelöst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07802, F30027		
Achtung:	Die maximale Zeit für die Vorladung des Zwischenkreises wird im Leistungsteil überwacht und ist nicht änderbar. Die maximale Dauer der Vorladung ist vom Leistungsteil abhängig. Die Überwachungszeit für die Vorladung wird nach dem EIN-Befehl (Bl: p0840 = 0/1-Signal) gestartet. Bei Überschreitung der maximalen Vorladedauer wird die Störung F30027 ausgelöst.		
Hinweis:	Die Werkseinstellung für p0857 ist vom Leistungsteil abhängig. Die Überwachungszeit für die Bereitmeldung des Leistungsteils umfasst den Zeitraum für die Vorladung des Zwischenkreises sowie gegebenenfalls die Prellzeit von Schützen. Ein zu kleiner Wert in p0857 führt nach der Freigabe zu einer entsprechenden Störung.		
p0858[0...n]	Bl: Haltebremse unbedingt schließen / Bremse unbed schl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 9719.13
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Haltebremse unbedingt schließen".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0855		
Hinweis:	Das Signal über Bl: p0858 (Haltebremse unbedingt schließen) hat höhere Priorität als über Bl: p0855 (Haltebremse unbedingt öffnen). Bei 1-Signal über Bl: p0858 wird der Befehl "Haltebremse unbedingt schließen" ausgeführt und intern Sollwert Null vorgegeben.		
p0858[0...n]	Bl: Haltebremse unbedingt schließen / Bremse unbed schl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 2701
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Haltebremse unbedingt schließen".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0855		
Hinweis:	Das Signal über Bl: p0858 (Haltebremse unbedingt schließen) hat höhere Priorität als über Bl: p0855 (Haltebremse unbedingt öffnen). Bei 1-Signal über Bl: p0858 wird der Befehl "Haltebremse unbedingt schließen" ausgeführt und intern Sollwert Null vorgegeben.		

p0860	BI: Netzschütz Rückmeldung / Netzschütz Rückm		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 863.1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung vom Netzschütz.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0861, r0863 Siehe auch: F07300		
Achtung:	Die Überwachung des Netzschützes ist deaktiviert, wenn als Signalquelle für die Rückmeldung des Netzschützes das Ansteuersignal des eigenen Antriebsobjektes eingestellt ist (BI: p0860 = r0863.1).		
Hinweis:	Der Zustand des Netzschützes wird in Abhängigkeit vom Signal BO: r0863.1 überwacht. Bei aktivierter Überwachung (BI: p0860 ungleich r0863.1) wird die Störung F07300 auch dann gemeldet, wenn das Schütz geschlossen ist, bevor eine Ansteuerung durch r0863.1 erfolgt.		
p0860	BI: Netzschütz Rückmeldung / Netzschütz Rückm		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 863.1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung vom Netzschütz.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0861, r0863 Siehe auch: F07300		
Achtung:	Die Überwachung des Netzschützes ist deaktiviert, wenn als Signalquelle für die Rückmeldung des Netzschützes das Ansteuersignal des eigenen Antriebsobjektes eingestellt ist (BI: p0860 = r0863.1).		
Hinweis:	Der Zustand des Netzschützes wird in Abhängigkeit vom Signal BO: r0863.1 überwacht. Bei aktivierter Überwachung (BI: p0860 ungleich r0863.1) wird die Störung F07300 auch dann gemeldet, wenn das Schütz geschlossen ist, bevor eine Ansteuerung durch r0863.1 erfolgt.		
p0861	Netzschütz Überwachungszeit / Netzschütz t_Überw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit des Netzschützes. Die Zeit startet bei jedem Schaltvorgang des Netzschützes (r0863.1). Wird innerhalb der Zeit keine Rückmeldung vom Netzschütz erkannt, so erfolgt eine Meldung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0860, r0863 Siehe auch: F07300		
Hinweis:	Die Überwachung ist mit der Werkseinstellung von p0860 ausgeschaltet.		

p0861 Netzschutz Überwachungszeit / Netzschutz t_Überw				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	
CU250S_V_CAN	Änderbar: T		Normierung: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	
CU250S_V_PN				
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]	
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit des Netzschützes. Die Zeit startet bei jedem Schaltvorgang des Netzschützes (r0863.1). Wird innerhalb der Zeit keine Rückmeldung vom Netzschutz erkannt, so erfolgt eine Meldung.			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0860, r0863 Siehe auch: F07300			
Hinweis:	Die Überwachung ist mit der Werkseinstellung von p0860 ausgeschaltet.			
<hr/>				
p0862 Leistungsteil Einschaltverzögerung / LT t_Ein				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T		Normierung: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	
CU250S_S_PN			Datentyp: FloatingPoint32 Dyn. Index: - Funktionsplan: 2610, 8732, 8832, 8932	
	Min 0 [ms]	Max 65000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]	
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für den Ansteuerbefehl des Leistungsteils und eines eventuell vorhandenen Netzschützes.			
Hinweis:	Damit ist ein versetztes Vorladen bzw. Einschalten mit einem einzigen EIN-Befehl antriebsspezifisch möglich. Bei aktiven Einspeisungen wird vor dem Zuschalten des Netzschützes für eine Dauer von 120 ms ein Offset-Abgleich der Strommessung durchgeführt (p3491).			
<hr/>				
r0863.0...2 CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort / Koppl ZSW/STW				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -		Normierung: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	
CU250S_S_PN			Datentyp: Unsigned16 Dyn. Index: - Funktionsplan: -	
	Min -	Max -	Werkseinstellung -	
Beschreibung:	Anzeige des Zustands- und Steuerwortes der Antriebskopplung.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
	00	Regelung Betrieb	Ja	Nein
	01	Schutz ansteuern	Ja	Nein
	02	Einspeisung Netzausfall	Ja	Nein
				FP
				2610, 6495, 8732, 8832, 8932, 9794
				2610, 2634, 8732, 8734, 8832, 8834, 8932, 8934
				-

Hinweis:

Zu Bit 00:
Das Bit 0 signalisiert die Bereitschaft der Einspeisung.
Das Durchreichen der Betriebsmeldung über BO: r0863.0 ermöglicht ein zeitversetztes Hochlaufen mehrerer Antriebe bei gleichzeitigem Einschalten.
Dazu muss wie folgt verschaltet werden:
Antrieb 1: BI: p0864 mit BO: r0863.0 der Einspeisung verschalten
Antrieb 2: BI: p0864 mit BO: r0863.0 von Antrieb 1 verschalten
Antrieb 3: BI: p0864 mit BO: r0863.0 von Antrieb 2 verschalten, usw.
Der erste Antrieb leitet die Betriebsmeldung an den nächsten Antrieb erst nach Erreichen von seinem Betriebsbereit weiter.

Zu Bit 01:
Das Bit 1 ist zur Ansteuerung eines externen Netzschützes vorgesehen.

Zu Bit 02:
Dieses Bit meldet den Netzausfall nur bei Active Infeed (A_INF) und Smart Infeed (S_INF).

r0863.1	CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort / Koppl ZSW/STW				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des Zustands- und Steuerwortes der Antriebskopplung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	Schütz ansteuern	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 01: Das Bit 1 ist zur Ansteuerung eines externen Netzschützes vorgesehen.				

p0868	Leistungsteil DC-Schalter Entprellzeit / LT DC-Sch t_Entpr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [ms]	65000 [ms]	65000 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Entprellzeit für den DC-Leistungsschalter bei Motor Modules mit Bauform "Chassis".		
Hinweis:	Bei p0868 = 65000 ms gilt: Es wird die intern im EEPROM des Leistungsteils definierte Entprellzeit realisiert.		

p0897	BI: Parkende Achse Anwahl / Parkende Achse Anw		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Anwahl der Funktion "Parkende Achse".		
Abhängigkeit:	BI: p0897 = 0-Signal Die Funktion "Parkende Achse" ist nicht angewählt. BI: p0897 = 1-Signal Die Funktion "Parkende Achse" ist angewählt.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Die Funktion "Parkende Achse" wird nach Anwahl erst bei Impulslöschung aktiv.		

r0898.0...14	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung / STW Abl_strg		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2501

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Steuerworts der Ablaufsteuerung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	EIN / AUS1	Ja	Nein	-
	01	BB / AUS2	Ja	Nein	-
	02	BB / AUS3	Ja	Nein	-
	03	Betrieb freigeben	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber freigeben	Ja	Nein	-
	05	Hochlaufgeber fortsetzen	Ja	Nein	-
	06	Drehzahlsollwert freigeben	Ja	Nein	-
	07	Befehl Bremse öffnen	Ja	Nein	-
	08	Tippen 1	Ja	Nein	-
	09	Tippen 2	Ja	Nein	-
	10	Führung durch PLC	Ja	Nein	-
	12	Drehzahlregler Freigabe	Ja	Nein	-
	14	Befehl Bremse schließen	Ja	Nein	-

Hinweis: BB: Betriebsbedingung

r0899.0...15	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung / ZSW Abl_strg		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2503

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts der Ablaufsteuerung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Einschaltbereit	Ja	Nein	-
	01	Betriebsbereit	Ja	Nein	-
	02	Betrieb freigegeben	Ja	Nein	-
	03	Tippen aktiv	Ja	Nein	-
	04	Kein Austrudeln aktiv	AUS2 inaktiv	AUS2 aktiv	-
	05	Kein Schnellhalt aktiv	AUS3 inaktiv	AUS3 aktiv	-
	06	Einschaltsperr aktiv	Ja	Nein	-
	07	Antrieb bereit	Ja	Nein	-
	08	Reglerfreigabe	Ja	Nein	-
	09	Führung gefordert	Ja	Nein	-
	11	Impulse freigegeben	Ja	Nein	-
	12	Haltebremse öffnen	Ja	Nein	-
	13	Befehl Haltebremse schließen	Ja	Nein	-
	14	Impulsfreigabe von Bremsensteuerung	Ja	Nein	-
	15	Sollwertfreigabe von Bremsensteuerung	Ja	Nein	-

Hinweis: Zu Bit 00, 01, 02, 04, 05, 06, 09:
Diese Signale werden für das Zustandswort 1 bei PROFIdrive verwendet.

Zu Bit 13:
Bei aktivierter und angewählter Funktion "Sichere Bremsenansteuerung" (SBC) wird die Bremse nicht mehr über dieses Signal angesteuert.

Zu Bit 14, 15:
Diese Signale sind nur bei aktiviertem Funktionsmodul "Erweiterte Bremsensteuerung" (r0108.14 = 1) von Bedeutung.

p0918	PROFIBUS Adresse / PB Adresse		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_DP	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1520, 2410
	Min 1	Max 126	Werkseinstellung 126
Beschreibung:	<p>Anzeige oder Einstellung der PROFIBUS-Adresse für die PROFIBUS-Schnittstelle auf der Control Unit. Die Adresse kann wie folgt eingestellt werden: 1) Über DIP-Schalter auf Control Unit --> p0918 ist dann nur lesbar und zeigt die eingestellte Adresse an. --> Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. 2) Über p0918 --> Nur wenn beim DIP-Schalter alle Schalter auf ON oder OFF eingestellt sind. --> Die Adresse wird mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" nichtflüchtig gespeichert. --> Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.</p>		
Achtung:	<p>Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Bei p0014 = 0 gilt: Bevor eine geänderte Einstellung dauerhaft wirksam wird, ist eine nichtflüchtige Speicherung von RAM nach ROM erforderlich. Dazu ist p0971 = 1 oder p0014 = 1 zu setzen.</p>		
Hinweis:	<p>Zulässige PROFIBUS-Adressen: 1 ... 126 Die Adresse 126 ist für die Inbetriebnahme vorgesehen. Jede Änderung der PROFIBUS-Adresse wird erst nach POWER ON wirksam.</p>		
p0922	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / PZD Telegr_ausw		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999
Beschreibung:	Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes.		
Wert:	<p>1: Standard Telegramm 1, PZD-2/2 2: Standard Telegramm 2, PZD-4/4 3: Standard Telegramm 3, PZD-5/9 4: Standard Telegramm 4, PZD-6/14 102: SIEMENS Telegramm 102, PZD-6/10 103: SIEMENS Telegramm 102, PZD-7/15 999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO</p>		
Abhängigkeit:	<p>Siehe auch: p2038 Siehe auch: F01505</p>		
Hinweis:	<p>Bei p0922 = 100 ... 199 wird automatisch p2038 = 1 gesetzt und das Ändern von p2038 gesperrt. Damit ist bei diesen Telegrammen unveränderlich der Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" eingestellt. Ist ein Wert ungleich 999 und somit ein Telegramm eingestellt, sind die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen gesperrt. Die gesperrten Verschaltungen können erst nach Einstellen des Wertes 999 wieder geändert werden.</p>		

p0922	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / PZD Telegr_ausw		
CU250S_S_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN (EPOS)	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	Min 7	Max 999	Werkseinstellung 999
Beschreibung:	Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes.		
Wert:	7: Standard Telegramm 7, PZD-2/2 9: Standard Telegramm 9, PZD-10/5 110: SIEMENS Telegramm 110, PZD-12/7 111: SIEMENS Telegramm 111, PZD-12/12 999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2038 Siehe auch: F01505		
Hinweis:	Bei p0922 = 100 ... 199 wird automatisch p2038 = 1 gesetzt und das Ändern von p2038 gesperrt. Damit ist bei diesen Telegrammen unveränderlich der Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" eingestellt. Ist ein Wert ungleich 999 und somit ein Telegramm eingestellt, sind die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen gesperrt. Die gesperrten Verschaltungen können erst nach Einstellen des Wertes 999 wieder geändert werden.		
p0922	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / PZD Telegr_ausw		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes.		
Wert:	1: Standard Telegramm 1, PZD-2/2 2: Standard Telegramm 2, PZD-4/4 3: Standard Telegramm 3, PZD-5/9 4: Standard Telegramm 4, PZD-6/14 20: Standard Telegramm 20, PZD-2/6 350: SIEMENS Telegramm 350, PZD-4/4 352: SIEMENS Telegramm 352, PZD-6/6 353: SIEMENS Telegramm 353, PZD-2/2, PKW-4/4 354: SIEMENS Telegramm 354, PZD-6/6, PKW-4/4 999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F01505		
Hinweis:	Ist ein Wert ungleich 999 und somit ein Telegramm eingestellt, sind die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen gesperrt. Die gesperrten Verschaltungen können erst nach Einstellen des Wertes 999 wieder geändert werden.		
p0922	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / PZD Telegr_ausw		
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	Min 7	Max 999	Werkseinstellung 999
Beschreibung:	Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes.		
Wert:	7: Standard Telegramm 7, PZD-2/2 9: Standard Telegramm 9, PZD-10/5		

110: SIEMENS Telegramm 110, PZD-12/7
 111: SIEMENS Telegramm 111, PZD-12/12
 999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO

Abhängigkeit: Siehe auch: F01505

Hinweis: Ist ein Wert ungleich 999 und somit ein Telegramm eingestellt, sind die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen gesperrt.

Die gesperrten Verschaltungen können erst nach Einstellen des Wertes 999 wieder geändert werden.

r0924[0...1] ZSW-Bit Impulse freigegeben / ZSW Imp freigege

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2454, 2456
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Position des Zustandssignals "Impulse freigegeben" im PROFIdrive Telegramm.

Index:
 [0] = Signalnummer
 [1] = Bitposition

p0925 PROFIdrive takt synchron Lebenszeichentoleranz / PD Lebensz_tol

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2410

Min	Max	Werkseinstellung
0	65535	1

Beschreibung: Einstellung der Anzahl der tolerierten aufeinanderfolgenden Lebenszeichenfehler des takt synchronen Masters. Das Lebenszeichen wird normalerweise in PZD4 (Steuerwort 2) vom Master empfangen.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2045, r2065
 Siehe auch: F01912

Hinweis: Mit p0925 = 65535 ist die Lebenszeichenüberwachung abgeschaltet.

r0930 PROFIdrive Betriebsmodus / PD Betriebsmodus

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Betriebsmodus.
 1: Drehzahl geregelter Betrieb mit Hochlaufgeber
 2: Lage geregelter Betrieb
 3: Drehzahl geregelter Betrieb ohne Hochlaufgeber

r0944 CO: Störpufferänderungen Zähler / Störpufferänd

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Änderungen des Störpuffers. Dieser Zähler wird bei jeder Veränderung des Störpuffers inkrementiert.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109

r0944	CO: Störpufferänderungen Zähler / Störpufferänd		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Änderungen des Störpuffers. Dieser Zähler wird bei jeder Veränderung des Störpuffers inkrementiert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109		
r0945[0...63]	Störcode / Störcode		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Nummern der aufgetretenen Störungen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3122		
Achtung:	Die Eigenschaften des Störpuffers sind der entsprechenden Produktdokumentation zu entnehmen.		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Aufbau Störpuffer (prinzipiell): r0945[0], r0949[0], r0948[0], r2109[0], r3115[0] --> Aktueller Störfall, Störung 1 ... r0945[7], r0949[7], r0948[7], r2109[7], r3115[7] --> Aktueller Störfall, Störung 8 r0945[8], r0949[8], r0948[8], r2109[8], r3115[8] --> 1. Quittierter Störfall, Störung 1 ... r0945[15], r0949[15], r0948[15], r2109[15], r3115[15] --> 1. Quittierter Störfall, Störung 8 ... r0945[56], r0949[56], r0948[56], r2109[56], r3115[56] --> 7. Quittierter Störfall, Störung 1 ... r0945[63], r0949[63], r0948[63], r2109[63], r3115[63] --> 7. Quittierter Störfall, Störung 8		
r0945[0...63]	Störcode / Störcode		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Nummern der aufgetretenen Störungen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3122		
Achtung:	Die Eigenschaften des Störpuffers sind der entsprechenden Produktdokumentation zu entnehmen.		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Aufbau Störpuffer (prinzipiell): r0945[0], r0949[0], r0948[0], r2109[0] --> Aktueller Störfall, Störung 1 ... r0945[7], r0949[7], r0948[7], r2109[7] --> Aktueller Störfall, Störung 8		

r0945[8], r0949[8], r0948[8], r2109[8] --> 1. Quittierter Störfall, Störung 1
 ...
 r0945[15], r0949[15], r0948[15], r2109[15] --> 1. Quittierter Störfall, Störung 8
 ...
 r0945[56], r0949[56], r0948[56], r2109[56] --> 7. Quittierter Störfall, Störung 1
 ...
 r0945[63], r0949[63], r0948[63], r2109[63] --> 7. Quittierter Störfall, Störung 8

r0946[0...65534] Störcodeliste / Störcodeliste

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Auflistung der im Antriebsgerät vorhandenen Stör-codes.

Es kann nur auf die Indizes mit gültigem Stör-code zugegriffen werden.

Abhängigkeit: Der dem Stör-code zugeordnete Parameter ist unter dem gleichen Index in r0951 eingetragen.**r0947[0...63] Störnummer / Störnummer**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Dieser Parameter ist identisch mit r0945.**r0947[0...63] Störnummer / Störnummer**

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Dieser Parameter ist identisch mit r0945.**r0948[0...63] Störzeit gekommen in Millisekunden / t_Stör gek ms**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Beschreibung: Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Störung aufgetreten ist.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r0945, r0947, r0949, r2109, r2114, r2130, r2133, r2136, r3122**Achtung:** Die Zeit setzt sich zusammen aus r2130 (Tage) und r0948 (Millisekunden).**Hinweis:** Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).

Der Aufbau des Störpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r0945 dargestellt.

Beim Lesen des Parameters über PROFIdrive gilt der Datentyp TimeDifference.

r0948[0...63]	Störzeit gekommen in Millisekunden / t_Stör gek ms		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Beschreibung: Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Störung aufgetreten ist.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0945, r0947, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

Achtung: Die Zeit setzt sich zusammen aus r2130 (Tage) und r0948 (Millisekunden).

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).
Der Aufbau des Störpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r0945 dargestellt.
Beim Lesen des Parameters über PROFIdrive gilt der Datentyp TimeDifference.

r0949[0...63]	Störwert / Störwert		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Zusatzinformation der aufgetretenen Störung (als Ganzzahl).

Abhängigkeit: Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r2109, r2130, r2133, r2136, r3122

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).
Der Aufbau des Störpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r0945 dargestellt.

p0952	Störfälle Zähler / Störfälle Anz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1710, 8060
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

Beschreibung: Anzahl der aufgetretenen Störfälle nach dem letzten Zurücksetzen.

Abhängigkeit: Mit p0952 = 0 setzen wird der Störpuffer gelöscht.
Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

r0963	PROFIBUS Baudrate / PB Baudrate		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_DP	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	-

Beschreibung: Anzeige des entsprechenden Wertes für die Baudrate bei PROFIBUS.

Wert:



0:	9.6 kBit/s
1:	19.2 kBit/s
2:	93.75 kBit/s
3:	187.5 kBit/s
4:	500 kBit/s
6:	1.5 MBit/s
7:	3 MBit/s
8:	6 MBit/s
9:	12 MBit/s
10:	31.25 kBit/s

11: 45.45 kBit/s
255: Unbekannt

r0964[0...6] Geräteidentifikation / Geräteident			
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Geräteidentifikation.		
Index:	[0] = Firma (Siemens = 42) [1] = Gerätetyp [2] = Firmware Version [3] = Firmware Datum (Jahr) [4] = Firmware Datum (Tag/Monat) [5] = Antriebsobjekte Anzahl [6] = Firmware patch/hot fix		
Hinweis:	Beispiel: r0964[0] = 42 --> SIEMENS r0964[1] = Gerätetyp, siehe unten r0964[2] = 403 --> Erster Teil Firmware-Version V04.03 (Zweiter Teil siehe bei Index 6) r0964[3] = 2010 --> Jahr 2010 r0964[4] = 1705 --> 17. Mai r0964[5] = 2 --> 2 Antriebsobjekte r0964[6] = 200 --> Zweiter Teil Firmware-Version (Vollständige Version: V04.03.02.00) Gerätetyp: r0964[1] = 6363 --> SINAMICS G120 CU250S-2 VECTOR r0964[1] = 6663 --> SINAMICS G120 CU250S-2 SERVO r0964[1] = 6360 --> SINAMICS G120 CU250S-2_DP VECTOR r0964[1] = 6660 --> SINAMICS G120 CU250S-2_DP SERVO r0964[1] = 6361 --> SINAMICS G120 CU250S-2_PN VECTOR r0964[1] = 6661 --> SINAMICS G120 CU250S-2_PN SERVO r0964[1] = 6362 --> SINAMICS G120 CU250S-2_CAN VECTOR r0964[1] = 6662 --> SINAMICS G120 CU250S-2_CAN SERVO		

r0965 PROFIdrive Profilnummer / PD Profilnummer			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der PROFIdrive Profilnummer und Profilversion. Konstanter Wert = 0329 hex. Byte 1: Profilnummer = 03 hex = PROFIdrive Profil Byte 2: Profilversion = 29 hex = Version 4.1		
Hinweis:	Beim Lesen des Parameters über PROFIdrive gilt der Datentyp Octet String 2.		

p0969	Systemlaufzeit relativ / t_System relativ		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in ms seit dem letzten POWER ON.		
Hinweis:	Der Wert in p0969 kann nur auf 0 zurückgesetzt werden. Der Wert läuft nach ca. 49 Tagen über. Beim Lesen des Parameters über PROFIdrive gilt der Datentyp TimeDifference.		
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen / Antr Par Reset		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(1, 30)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 300	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Der Parameter dient zum Auslösen des Zurücksetzens der Antriebsparameter. Die Parameter p0100, p0205 werden dabei nicht zurückgesetzt. Folgende Motorparameter werden passend zum Leistungsteil vorbelegt: p0300 ... p0311. Beim Laden der Einstellungen 10, 11, 12 wird automatisch der Zwischenspeicher Modus inaktiv geschaltet (p0014 = 0).		
Wert:	0: Inaktiv 1: Start Parameter zurücksetzen 3: Start Laden der flüchtigen Parameter aus RAM 5: Start Safety-Parameter zurücksetzen 10: Start Laden der Einstellung 10 11: Start Laden der Einstellung 11 12: Start Laden der Einstellung 12 100: Start BICO-Verschaltungen zurücksetzen 300: Nur Siemens-intern		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F01659		
Vorsicht:	Bei aktiviertem Zwischenspeicher (siehe p0014) wird beim Laden eines Parametersatzes (p0970 = 10, 11, 12) die aktuelle Parametrierung von RAM nach ROM gesichert.		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Besonderheiten bei der Kommunikation über PROFIBUS DP: - Die Kommunikation mit Class 1 Mastern (z. B. S7-Steuerungen) ist unterbrochen. - Die Kommunikation mit Class 2 Mastern (z. B. STARTER) bleibt erhalten.		
Hinweis:	Eine Werkseinstellung kann nur gestartet werden, wenn vorher p0010 = 30 (Parameter-Reset) gesetzt wurde. Am Ende der Berechnungen wird automatisch p0970 = 0 gesetzt. Das Rücksetzen der Parameter ist mit p0970 = 0 und r3996[0] = 0 beendet. Bei p0970 = 5 gilt: Es muss das Passwort für Safety Integrated gesetzt sein. Bei freigegebenem Safety Integrated kann dies zu Meldungen führen, welche einen Abnahmetest erfordern. Anschließend Parameter sichern und POWER ON durchführen. Bei p0970 = 1 gilt: Ist eine Safety Integrated Funktion parametrierung (p9601), so werden die Safety Parameter nicht mit zurückgesetzt. In diesem Fall wird die Störung (F01659) mit Störwert 2 ausgegeben. Allgemein gilt: Ein Index der Parameter p2100, p2101, p2118, p2119, p2126, p2127 wird nicht zurückgesetzt, wenn genau in diesem Index eine parametrierte Meldung aktiv ist.		

p0971			
Parameter speichern / Par speichern			
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 12	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Speichern der Parameter im nichtflüchtigen Speicher. Beim Speichervorgang werden nur die zum Speichern vorgesehenen Einstellparameter berücksichtigt.		
Wert:	0: Inaktiv 1: Antriebsobjekt speichern 10: Nichtflüchtig speichern als Einstellung 10 11: Nichtflüchtig speichern als Einstellung 11 12: Nichtflüchtig speichern als Einstellung 12		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1960, r3996		
Vorsicht:	Bei gesteckter Speicherkarte (optional) gilt: Die Parameter werden auch auf der Karte gespeichert und überschreiben dabei bereits vorhandene Daten!		
			
Achtung:	Die Spannungsversorgung der Control Unit darf erst nach dem Beenden des Speichervorgangs ausgeschaltet werden (d. h. nach dem Start zum Speichern warten, bis der Parameter wieder den Wert 0 hat). Während des Speichervorgangs ist das Parameterschreiben gesperrt. Der Fortschritt des Speichervorgangs wird in r3996 angezeigt.		
<hr/>			
p0972			
Antriebsgerät Reset / Antr_gerät Reset			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des gewünschten Vorgangs zum Ausführen eines Hardware-Resets beim Antriebsgerät.		
Wert:	0: Inaktiv 1: Hardware-Reset sofort 2: Hardware-Reset Vorbereitung 3: Hardware-Reset nach Ausfall der zyklischen Kommunikation		
Gefahr:	Es ist sicherzustellen, dass sich die Anlage in einem sicheren Zustand befindet. Es dürfen keine Zugriffe auf Speicherkarte/Gerätespeicher der Control Unit stattfinden.		
			
Hinweis:	Zu Wert = 1: Der Reset wird sofort ausgeführt und die Kommunikation abgebrochen. Nach Aufbau der Kommunikation eine Kontrolle des Reset-Vorgangs durchführen (siehe nachfolgend). Zu Wert = 2: Hilfseinstellung zur Kontrolle des Reset-Vorgangs. Als erstes p0972 = 2 setzen und zurücklesen. Als zweites p0972 = 1 setzen (dieser Auftrag wird möglicherweise nicht mehr quittiert). Danach wird die Kommunikation abgebrochen. Nach Aufbau der Kommunikation eine Kontrolle des Reset-Vorgangs durchführen (siehe nachfolgend). Zu Wert = 3: Der Reset wird nach Abbruch der zyklischen Kommunikation ausgeführt. Diese Einstellung dient zum synchronisierten Reset mehrerer Antriebsgeräte durch eine Steuerung. Wenn keine zyklische Kommunikation aktiv ist, dann wird der Reset sofort ausgeführt. Nach Aufbau der Kommunikation eine Kontrolle des Reset-Vorgangs durchführen (siehe nachfolgend).		

Zur Kontrolle des Reset-Vorgangs:

Nach Neustart des Antriebsgeräts und Aufbau der Kommunikation den p0972 lesen und folgendes prüfen:

p0972 = 0? --> Der Reset wurde erfolgreich ausgeführt.

p0972 > 0? --> Der Reset wurde nicht ausgeführt.

r0975[0...10]	Antriebsobjekt Identifikation / DO Identifikation		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Identifikation des Antriebsobjekts.

Index:

- [0] = Firma (Siemens = 42)
- [1] = Antriebsobjekt Typ
- [2] = Firmware Version
- [3] = Firmware Datum (Jahr)
- [4] = Firmware Datum (Tag/Monat)
- [5] = PROFIdrive Antriebsobjekt Typklasse
- [6] = PROFIdrive Antriebsobjekt Sub-Typklasse 1
- [7] = Antriebsobjektnummer
- [8] = Reserviert
- [9] = Reserviert
- [10] = Firmware patch/hot fix

Hinweis: Beispiel:

r0975[0] = 42 --> SIEMENS

r0975[1] = 11 --> Antriebsobjekttyp SERVO

r0975[2] = 102 --> Erster Teil Firmware-Version V01.02 (Zweiter Teil siehe bei Index 10)

r0975[3] = 2003 --> Jahr 2003

r0975[4] = 1401 --> 14. Januar

r0975[5] = 1 --> PROFIdrive Antriebsobjekt Typklasse

r0975[6] = 9 --> PROFIdrive Antriebsobjekt Sub-Typklasse 1

r0975[7] = 2 --> Antriebsobjektnummer = 2

r0975[8] = 0 (Reserviert)

r0975[9] = 0 (Reserviert)

r0975[10] = 600 --> Zweiter Teil Firmware-Version (Vollständige Version: V01.02.06.00)

r0979[0...30]	PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der verwendeten Lageistwertgeber nach PROFIdrive.

Index:

- [0] = Header
- [1] = Typ Geber 1
- [2] = Auflösung Geber 1
- [3] = Schiebefaktor G1_XIST1
- [4] = Schiebefaktor G1_XIST2
- [5] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 1
- [6...10] = Reserviert
- [11] = Typ Geber 2
- [12] = Auflösung Geber 2
- [13] = Schiebefaktor G2_XIST1
- [14] = Schiebefaktor G2_XIST2

[15] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 2

[16...30] = Reserviert

Hinweis: Informationen zu den einzelnen Indizes sind folgender Literatur zu entnehmen:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...30] PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der verwendeten Lageistwertgeber nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Header [1] = Typ Geber 1 [2] = Auflösung Geber 1 [3] = Schiebefaktor G1_XIST1 [4] = Schiebefaktor G1_XIST2 [5] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 1 [6...10] = Reserviert [11] = Typ Geber 2 [12] = Auflösung Geber 2 [13] = Schiebefaktor G2_XIST1 [14] = Schiebefaktor G2_XIST2 [15] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 2 [16...30] = Reserviert		
Hinweis:	Informationen zu den einzelnen Indizes sind folgender Literatur zu entnehmen: PROFIdrive Profile Drive Technology		

r0979[0...30] PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der verwendeten Lageistwertgeber nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Header [1] = Typ Geber 1 [2] = Auflösung Geber 1 [3] = Schiebefaktor G1_XIST1 [4] = Schiebefaktor G1_XIST2 [5] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 1 [6...10] = Reserviert [11] = Typ Geber 2 [12] = Auflösung Geber 2 [13] = Schiebefaktor G2_XIST1 [14] = Schiebefaktor G2_XIST2 [15] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 2 [16...20] = Reserviert [21] = Typ Geber 3 [22] = Auflösung Geber 3 [23] = Schiebefaktor G3_XIST1 [24] = Schiebefaktor G3_XIST2		

[25] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 3

[26...30] = Reserviert

Hinweis: Informationen zu den einzelnen Indizes sind folgender Literatur zu entnehmen:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...30]	PROFIdrive Geberformat / PD Geberformat		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4704
CU250S_V_PN (Lagereg)			

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der verwendeten Lageistwertgeber nach PROFIdrive.		
Index:	[0] = Header [1] = Typ Geber 1 [2] = Auflösung Geber 1 [3] = Schiebefaktor G1_XIST1 [4] = Schiebefaktor G1_XIST2 [5] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 1 [6...10] = Reserviert [11] = Typ Geber 2 [12] = Auflösung Geber 2 [13] = Schiebefaktor G2_XIST1 [14] = Schiebefaktor G2_XIST2 [15] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 2 [16...20] = Reserviert [21] = Typ Geber 3 [22] = Auflösung Geber 3 [23] = Schiebefaktor G3_XIST1 [24] = Schiebefaktor G3_XIST2 [25] = Unterscheidbare Umdrehungen Geber 3 [26...30] = Reserviert		
Hinweis:	Informationen zu den einzelnen Indizes sind folgender Literatur zu entnehmen: PROFIdrive Profile Drive Technology		

r0980[0...299]	Liste vorhandener Parameter 1 / Liste vorh Par 1		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der vorhandenen Parameter für diesen Antrieb.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0981, r0989

Hinweis: Die Anzeige der vorhandenen Parameter erfolgt in den Indizes 0 bis 298. Enthält ein Index den Wert 0, so ist die Liste hier beendet. Bei einer größeren Liste steht im Index 299 die Parameternummer zum Fortsetzen der Liste.

Diese Liste besteht vollständig aus folgenden Parametern:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

Die Parameter dieser Liste werden in der Expertenliste der Inbetriebnahme-Software nicht angezeigt. Sie können aber von einer übergeordneten Steuerung (z. B. PROFIBUS Master) gelesen werden.

r0981[0...299] Liste vorhandener Parameter 2 / Liste vorh Par 2

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der vorhandenen Parameter für diesen Antrieb.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r0980, r0989

Hinweis: Die Anzeige der vorhandenen Parameter erfolgt in den Indizes 0 bis 298. Enthält ein Index den Wert 0, so ist die Liste hier beendet. Bei einer größeren Liste steht im Index 299 die Parameternummer zum Fortsetzen der Liste. Diese Liste besteht vollständig aus folgenden Parametern:
r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

Die Parameter dieser Liste werden in der Expertenliste der Inbetriebnahme-Software nicht angezeigt. Sie können aber von einer übergeordneten Steuerung (z. B. PROFIBUS Master) gelesen werden.

r0989[0...299] Liste vorhandener Parameter 10 / Liste vorh Par 10

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der vorhandenen Parameter für diesen Antrieb.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r0980, r0981

Hinweis: Die Anzeige der vorhandenen Parameter erfolgt in den Indizes 0 bis 298. Enthält ein Index den Wert 0, so ist die Liste hier beendet. Diese Liste besteht vollständig aus folgenden Parametern:
r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

Die Parameter dieser Liste werden in der Expertenliste der Inbetriebnahme-Software nicht angezeigt. Sie können aber von einer übergeordneten Steuerung (z. B. PROFIBUS Master) gelesen werden.

r0990[0...99] Liste geänderter Parameter 1 / Liste geä Par 1

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der gegenüber der Werkseinstellung geänderten Parameter für diesen Antrieb.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r0991, r0999

Hinweis: Die Anzeige der geänderten Parameter erfolgt in den Indizes 0 bis 98. Enthält ein Index den Wert 0, so ist die Liste hier beendet. Bei einer größeren Liste steht im Index 99 die Parameternummer zum Fortsetzen der Liste. Diese Liste besteht vollständig aus folgenden Parametern:
r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Die Parameter dieser Liste werden in der Expertenliste der Inbetriebnahme-Software nicht angezeigt. Sie können aber von einer übergeordneten Steuerung (z. B. PROFIBUS Master) gelesen werden.

r0991[0...99]	Liste geänderter Parameter 2 / Liste geä Par 2		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der gegenüber der Werkseinstellung geänderten Parameter für diesen Antrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0990, r0999		
Hinweis:	<p>Die Anzeige der geänderten Parameter erfolgt in den Indizes 0 bis 98. Enthält ein Index den Wert 0, so ist die Liste hier beendet. Bei einer größeren Liste steht im Index 99 die Parameternummer zum Fortsetzen der Liste.</p> <p>Diese Liste besteht vollständig aus folgenden Parametern: r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]</p> <p>Die Parameter dieser Liste werden in der Expertenliste der Inbetriebnahme-Software nicht angezeigt. Sie können aber von einer übergeordneten Steuerung (z. B. PROFIBUS Master) gelesen werden.</p>		
r0999[0...99]	Liste geänderter Parameter 10 / Liste geä Par 10		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der gegenüber der Werkseinstellung geänderten Parameter für diesen Antrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0990, r0991		
Hinweis:	<p>Die Anzeige der geänderten Parameter erfolgt in den Indizes 0 bis 98. Enthält ein Index den Wert 0, so ist die Liste hier beendet.</p> <p>Diese Liste besteht vollständig aus folgenden Parametern: r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]</p> <p>Die Parameter dieser Liste werden in der Expertenliste der Inbetriebnahme-Software nicht angezeigt. Sie können aber von einer übergeordneten Steuerung (z. B. PROFIBUS Master) gelesen werden.</p>		
p1000[0...n]	Drehzahlsollwert Auswahl / n_soll Ausw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	0	0
Beschreibung:	<p>Einstellung der Quelle für den Drehzahlsollwert.</p> <p>Bei einstelligen Werten gilt: Der Wert gibt den Hauptsollwert an.</p> <p>Bei zweistelligen Werten gilt: Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert.</p> <p>Beispiel: Wert = 26 --> Der Analogsollwert (2) liefert den Zusatzsollwert. --> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.</p>		
Wert:	0: Kein Hauptsollwert		
Abhängigkeit:	<p>Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst: Siehe auch: p1070, p1071, p1075, p1076</p>		

Vorsicht:

Wird bei p1000 als Hauptsollwert der Feldbus gewählt, so wird folgende BICO-Verschaltung automatisch eingestellt:

p2051[1] = r0063

Vorsicht:

Mit Ausführen eines bestimmten Makros werden die entsprechend programmierten Einstellungen vorgenommen und wirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 geschützt.

Für PROFIBUS/PROFINET Control Units gilt: Durch Setzen von p0922 = 999 kann der Parameter frei eingestellt werden.

p1000[0...n]**Drehzahlsollwert Auswahl / n_soll Ausw**

CU250S_V_DP

Zugriffsstufe: 1**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer16

CU250S_V_PN

Änderbar: T**Normierung:** -**Dyn. Index:** CDS, p0170**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** -**Min****Max****Werkseinstellung**

0

200

[0] 6

[1] 0

[2] 0

[3] 0

Beschreibung:

Einstellung der Quelle für den Drehzahlsollwert.

Bei einstelligen Werten gilt:

Der Wert gibt den Hauptsollwert an.

Bei zweistelligen Werten gilt:

Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert.

Beispiel:

Wert = 26

--> Der Anlagsollwert (2) liefert den Zusatzsollwert.

--> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.

Wert:

- 0: Kein Hauptsollwert
- 1: Motorpotenziometer
- 2: Anlagsollwert
- 3: Drehzahlfixsollwert
- 6: Feldbus
- 7: Anlagsollwert 2
- 10: Motorpotenziometer + Kein Hauptsollwert
- 11: Motorpotenziometer + Motorpotenziometer
- 12: Motorpotenziometer + Anlagsollwert
- 13: Motorpotenziometer + Drehzahlfixsollwert
- 16: Motorpotenziometer + Feldbus
- 17: Motorpotenziometer + Anlagsollwert 2
- 20: Anlagsollwert + Kein Hauptsollwert
- 21: Anlagsollwert + Motorpotenziometer
- 22: Anlagsollwert + Anlagsollwert
- 23: Anlagsollwert + Drehzahlfixsollwert
- 26: Anlagsollwert + Feldbus
- 27: Anlagsollwert + Anlagsollwert 2
- 30: Drehzahlfixsollwert + Kein Hauptsollwert
- 31: Drehzahlfixsollwert + Motorpotenziometer
- 32: Drehzahlfixsollwert + Anlagsollwert
- 33: Drehzahlfixsollwert + Drehzahlfixsollwert
- 36: Drehzahlfixsollwert + Feldbus
- 37: Drehzahlfixsollwert + Anlagsollwert 2
- 60: Feldbus + Kein Hauptsollwert
- 61: Feldbus + Motorpotenziometer
- 62: Feldbus + Anlagsollwert
- 63: Feldbus + Drehzahlfixsollwert
- 66: Feldbus + Feldbus
- 67: Feldbus + Anlagsollwert 2
- 70: Anlagsollwert 2 + Kein Hauptsollwert

- 71: Analog Sollwert 2 + Motorpotenziometer
- 72: Analog Sollwert 2 + Analog Sollwert
- 73: Analog Sollwert 2 + Drehzahlfest Sollwert
- 76: Analog Sollwert 2 + Feldbus
- 77: Analog Sollwert 2 + Analog Sollwert 2
- 200: Analog output connection

Abhängigkeit: Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst:

Siehe auch: p1070, p1071, p1075, p1076

Vorsicht:



Wird bei p1000 als Hauptsollwert der Feldbus gewählt, so wird folgende BICO-Verschaltung automatisch eingestellt:

p2051[1] = r0063

Vorsicht:

Mit Ausführen eines bestimmten Makros werden die entsprechend programmierten Einstellungen vorgenommen und wirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 geschützt.

Für PROFIBUS/PROFINET Control Units gilt: Durch Setzen von p0922 = 999 kann der Parameter frei eingestellt werden.

p1000[0...n] Drehzahlsollwert Auswahl / n_soll Ausw

CU250S_V

Zugriffsstufe: 1

Berechnet: -

Datentyp: Integer16

CU250S_V_CAN

Änderbar: T

Normierung: -

Dyn. Index: CDS, p0170

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: -

Min

Max

Werkseinstellung

0

200

[0] 2

[1] 0

[2] 0

[3] 0

Beschreibung:

Einstellung der Quelle für den Drehzahlsollwert.

Bei einstelligen Werten gilt:

Der Wert gibt den Hauptsollwert an.

Bei zweistelligen Werten gilt:

Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert.

Beispiel:

Wert = 26

--> Der Analog Sollwert (2) liefert den Zusatzsollwert.

--> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.

Wert:

- 0: Kein Hauptsollwert
- 1: Motorpotenziometer
- 2: Analog Sollwert
- 3: Drehzahlfest Sollwert
- 6: Feldbus
- 7: Analog Sollwert 2
- 10: Motorpotenziometer + Kein Hauptsollwert
- 11: Motorpotenziometer + Motorpotenziometer
- 12: Motorpotenziometer + Analog Sollwert
- 13: Motorpotenziometer + Drehzahlfest Sollwert
- 16: Motorpotenziometer + Feldbus
- 17: Motorpotenziometer + Analog Sollwert 2
- 20: Analog Sollwert + Kein Hauptsollwert
- 21: Analog Sollwert + Motorpotenziometer
- 22: Analog Sollwert + Analog Sollwert
- 23: Analog Sollwert + Drehzahlfest Sollwert
- 26: Analog Sollwert + Feldbus
- 27: Analog Sollwert + Analog Sollwert 2
- 30: Drehzahlfest Sollwert + Kein Hauptsollwert
- 31: Drehzahlfest Sollwert + Motorpotenziometer
- 32: Drehzahlfest Sollwert + Analog Sollwert
- 33: Drehzahlfest Sollwert + Drehzahlfest Sollwert

- 36: Drehzahlfixsollwert + Feldbus
- 37: Drehzahlfixsollwert + Analoysollwert 2
- 60: Feldbus + Kein Hauptsollwert
- 61: Feldbus + Motorpotenziometer
- 62: Feldbus + Analoysollwert
- 63: Feldbus + Drehzahlfixsollwert
- 66: Feldbus + Feldbus
- 67: Feldbus + Analoysollwert 2
- 70: Analoysollwert 2 + Kein Hauptsollwert
- 71: Analoysollwert 2 + Motorpotenziometer
- 72: Analoysollwert 2 + Analoysollwert
- 73: Analoysollwert 2 + Drehzahlfixsollwert
- 76: Analoysollwert 2 + Feldbus
- 77: Analoysollwert 2 + Analoysollwert 2
- 200: Analog output connection

Abhängigkeit: Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst:

Siehe auch: p1070, p1071, p1075, p1076

Vorsicht:



Wird bei p1000 als Hauptsollwert der Feldbus gewählt, so wird folgende BICO-Verschaltung automatisch eingestellt:

p2051[1] = r0063

Vorsicht:

Mit Ausführen eines bestimmten Makros werden die entsprechend programmierten Einstellungen vorgenommen und wirksam.

Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 geschützt.

Für PROFIBUS/PROFINET Control Units gilt: Durch Setzen von p0922 = 999 kann der Parameter frei eingestellt werden.

p1001[0...n]

CO: Drehzahlfixsollwert 1 / n_soll_fest 1

CU250S_S (Erw
Sollw)

Zugriffsstufe: 2

Berechnet: -

Datentyp: FloatingPoint32

CU250S_S_CAN
(Erw Sollw)

Änderbar: U, T

Normierung: p2000

Dyn. Index: DDS, p0180

Einheitengruppe: 3_1

Einheitenwahl: p0505

Funktionsplan: 1021, 3010

CU250S_S_DP (Erw
Sollw)

CU250S_S_PN (Erw
Sollw)

Min
-210000.000 [1/min]

Max
210000.000 [1/min]

Werkseinstellung
0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwert 1.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1001[0...n]

CO: Drehzahlfixsollwert 1 / n_soll_fest 1

CU250S_V

Zugriffsstufe: 2

Berechnet: -

Datentyp: FloatingPoint32

CU250S_V_CAN

Änderbar: U, T

Normierung: p2000

Dyn. Index: DDS, p0180

CU250S_V_DP

Einheitengruppe: 3_1

Einheitenwahl: p0505

Funktionsplan: 1021, 3010

CU250S_V_PN

Min
-210000.000 [1/min]

Max
210000.000 [1/min]

Werkseinstellung
0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwert 1.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1002[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 2 / n_soll_fest 2		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwert 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1002[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 2 / n_soll_fest 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwert 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1003[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 3 / n_soll_fest 3		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwert 3.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1003[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 3 / n_soll_fest 3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwert 3.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1004[0...n] CO: Drehzahlfixstwert 4 / n_soll_fest 4

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 4.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1004[0...n] CO: Drehzahlfixstwert 4 / n_soll_fest 4

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 4.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1005[0...n] CO: Drehzahlfixstwert 5 / n_soll_fest 5

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 5.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1005[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 5 / n_soll_fest 5		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 5.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1006[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 6 / n_soll_fest 6		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 6.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1006[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 6 / n_soll_fest 6		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 6.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1007[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 7 / n_soll_fest 7		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 7.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1007[0...n] CO: Drehzahlfixstwert 7 / n_soll_fest 7

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 7.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1008[0...n] CO: Drehzahlfixstwert 8 / n_soll_fest 8

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 8.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1008[0...n] CO: Drehzahlfixstwert 8 / n_soll_fest 8

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 8.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1009[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 9 / n_soll_fest 9		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 9.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1009[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 9 / n_soll_fest 9		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 9.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1010[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 10 / n_soll_fest 10		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 10.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1010[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 10 / n_soll_fest 10		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 10.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1011[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 11 / n_soll_fest 11		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 11.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p1011[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 11 / n_soll_fest 11		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 11.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p1012[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 12 / n_soll_fest 12		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 12.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p1012[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 12 / n_soll_fest 12		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 12.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1013[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 13 / n_soll_fest 13		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 13.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1013[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 13 / n_soll_fest 13		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 13.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1014[0...n]	CO: Drehzahlfixstollwert 14 / n_soll_fest 14		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstollwert 14.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1014[0...n]	CO: Drehzahlfixstwert 14 / n_soll_fest 14		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 14.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p1015[0...n]	CO: Drehzahlfixstwert 15 / n_soll_fest 15		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1021, 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 15.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p1015[0...n]	CO: Drehzahlfixstwert 15 / n_soll_fest 15		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1021, 3010
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixstwert 15.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p1016	Drehzahlfixstollwert Modus / n_soll_fest Modus		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	2	1

Beschreibung: Einstellung des Modus für die Anwahl des Drehzahlfixstollwerts.

Wert: 1: Anwahl direkt
2: Anwahl binärkodiert

Hinweis: Zu p1016 = 1:
In diesem Modus wird der Drehzahlfixstollwert über p1001 ... p1004 vorgegeben.
Zu p1016 = 2:
In diesem Modus wird der Drehzahlfixstollwert über p1001 ... p1015 vorgegeben.

p1016	Drehzahlfixstollwert Modus / n_soll_fest Modus		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
1	2	1

Beschreibung: Einstellung des Modus für die Anwahl des Drehzahlfixstollwerts.

Wert: 1: Anwahl direkt
2: Anwahl binärkodiert

Hinweis: Zu p1016 = 1:
In diesem Modus wird der Drehzahlfixstollwert über p1001 ... p1004 vorgegeben.
Zu p1016 = 2:
In diesem Modus wird der Drehzahlfixstollwert über p1001 ... p1015 vorgegeben.

p1020[0...n]	BI: Drehzahlfixstollwert-Auswahl Bit 0 / n_soll_fest Bit 0		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Drehzahlfixstollwertes.

Abhängigkeit: Auswahl des gewünschten Drehzahlfixstollwertes über p1020 ... p1023.
Anzeige der Nummer des aktuellen Drehzahlfixstollwertes in r1197.
Einstellung der Werte für Drehzahlfixstollwert 1 ... 15 über p1001 ... p1015.
Siehe auch: p1021, p1022, p1023, r1197

Hinweis: Ist kein Drehzahlfixstollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).

p1021[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 1 / n_soll_fest Bit 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Drehzahlfest Sollwertes.		
Abhängigkeit:	Auswahl des gewünschten Drehzahlfest Sollwertes über p1020 ... p1023. Anzeige der Nummer des aktuellen Drehzahlfest Sollwertes in r1197. Einstellung der Werte für Drehzahlfest Sollwert 1 ... 15 über p1001 ... p1015. Siehe auch: p1020, p1022, p1023, r1197		
Hinweis:	Ist kein Drehzahlfest Sollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).		
p1022[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 2 / n_soll_fest Bit 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Drehzahlfest Sollwertes.		
Abhängigkeit:	Auswahl des gewünschten Drehzahlfest Sollwertes über p1020 ... p1023. Anzeige der Nummer des aktuellen Drehzahlfest Sollwertes in r1197. Einstellung der Werte für Drehzahlfest Sollwert 1 ... 15 über p1001 ... p1015. Siehe auch: p1020, p1021, p1023, r1197		
Hinweis:	Ist kein Drehzahlfest Sollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).		
p1023[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 3 / n_soll_fest Bit 3		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Drehzahlfest Sollwertes.		
Abhängigkeit:	Auswahl des gewünschten Drehzahlfest Sollwertes über p1020 ... p1023. Anzeige der Nummer des aktuellen Drehzahlfest Sollwertes in r1197. Einstellung der Werte für Drehzahlfest Sollwert 1 ... 15 über p1001 ... p1015. Siehe auch: p1020, p1021, p1022, r1197		
Hinweis:	Ist kein Drehzahlfest Sollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).		

r1024 CO: Drehzahlfixstollwert wirksam / n_soll_fest wirk

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung:	Anzeige des ausgewählten und wirksamen Drehzahlfixstollwertes. Dieser Sollwert ist der Ausgangswert bei den Drehzahlfixstollwerten und muss entsprechend weiter verschaltet werden (z. B. mit dem Hauptsollwert).
Abhängigkeit:	Auswahl des gewünschten Drehzahlfixstollwertes über p1020 ... p1023. Anzeige der Nummer des aktuellen Drehzahlfixstollwertes in r1197. Einstellung der Werte für Drehzahlfixstollwert 1 ... 15 über p1001 ... p1015. Siehe auch: p1070, r1197
Hinweis:	Ist kein Drehzahlfixstollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).

r1024 CO: Drehzahlfixstollwert wirksam / n_soll_fest wirk

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3010
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung:	Anzeige des ausgewählten und wirksamen Drehzahlfixstollwertes. Dieser Sollwert ist der Ausgangswert bei den Drehzahlfixstollwerten und muss entsprechend weiter verschaltet werden (z. B. mit dem Hauptsollwert).
Abhängigkeit:	Auswahl des gewünschten Drehzahlfixstollwertes über p1020 ... p1023. Anzeige der Nummer des aktuellen Drehzahlfixstollwertes in r1197. Einstellung der Werte für Drehzahlfixstollwert 1 ... 15 über p1001 ... p1015. Siehe auch: p1070, r1197
Hinweis:	Ist kein Drehzahlfixstollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).

r1025.0 BO: Drehzahlfixstollwert Status / n_soll_fest Status

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung:	Anzeige des Status bei der Anwahl der Drehzahlfixstollwerte.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
	00	Drehzahlfixstollwert angewählt	Ja	Nein
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1016			

FP
-

Hinweis: Zu Bit 00:
Bei der direkten Anwahl der Drehzahlfeststellwerte ($p1016 = 1$) wird dieses Bit gesetzt, wenn mindestens 1 Drehzahlfeststellwert angewählt ist.

r1025.0 BO: Drehzahlfeststellwert Status / n_soll_fest Status

CU250S_V **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned8
 CU250S_V_CAN **Änderbar:** - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -
 CU250S_V_DP **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -
 CU250S_V_PN

Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - -

Beschreibung: Anzeige des Status bei der Anwahl der Drehzahlfeststellwerte.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Drehzahlfeststellwert angewählt	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p1016

Hinweis: Zu Bit 00:
Bei der direkten Anwahl der Drehzahlfeststellwerte ($p1016 = 1$) wird dieses Bit gesetzt, wenn mindestens 1 Drehzahlfeststellwert angewählt ist.

p1030[0...n] Motorpotenziometer Konfiguration / Mop Konfiguration

CU250S_S (Erw Sollw) **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned16
 CU250S_S_CAN **Änderbar:** U, T **Normierung:** - **Dyn. Index:** DDS, p0180
 (Erw Sollw) **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** 3020
 CU250S_S_DP (Erw Sollw)
 CU250S_S_PN (Erw Sollw)

Min **Max** **Werkseinstellung**
 - - 0000 0110 bin

Beschreibung: Einstellung der Konfiguration für das Motorpotenziometer.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Speicherung aktiv	Ja	Nein	-
	01	Automatikbetrieb Hochlaufgeber aktiv	Ja	Nein	-
	02	AnfangsVERRUNDUNG aktiv	Ja	Nein	-
	03	Speicherung in NVRAM aktiv	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber immer aktiv	Ja	Nein	-

Hinweis: Zu Bit 00:
 0: Sollwert für Motorpotenziometer wird nicht gespeichert und nach EIN durch p1040 vorgegeben.
 1: Sollwert für Motorpotenziometer wird nach AUS gespeichert und nach EIN auf den gespeicherten Wert gesetzt.
 Zum nichtflüchtigen Speichern ist Bit 03 = 1 zu setzen.
 Zu Bit 01:
 0: Ohne Hochlaufgeber bei Automatikbetrieb (Hoch-/Rücklaufzeit = 0).
 1: Mit Hochlaufgeber bei Automatikbetrieb.
 Bei Handbetrieb (0-Signal über BI: p1041) ist der Hochlaufgeber immer aktiv.
 Zu Bit 02:
 0: Ohne AnfangsVERRUNDUNG.
 1: Mit AnfangsVERRUNDUNG. Die eingestellte Hoch- und Rücklaufzeit wird entsprechend überschritten. Mit der AnfangsVERRUNDUNG ist eine feinfühligere Vorgabe kleiner Änderungen (progressive Reaktion auf Tastenbetätigungen) möglich.
 Der Ruck für die AnfangsVERRUNDUNG ist unabhängig von der Hochlaufzeit und hängt nur von der eingestellten Maximaldrehzahl (p1082) ab. Er wird wie folgt berechnet:

$$r = 0.01 \% * p1082 [1/s] / 0.13^2 [s^2]$$

Der Ruck wirkt bis zum Erreichen der Maximalbeschleunigung ($a_{\max} = p1082 [1/s] / p1047 [s]$), danach wird linear mit konstanter Beschleunigung weitergefahren. Je höher die Maximalbeschleunigung ist (je kleiner p1047), desto mehr verlängert sich die Hochlaufzeit gegenüber der eingestellten Hochlaufzeit.

Zu Bit 03:

0: Nichtflüchtige Speicherung deaktiviert.

1: Sollwert für Motorpotenziometer wird nichtflüchtig gespeichert (bei Bit 00 = 1).

Zu Bit 04:

Bei gesetztem Bit wird unabhängig von der Impulsfreigabe der Hochlaufgeber gerechnet. In r1050 steht immer der aktuelle Ausgangswert des Motorpotenziometers.

p1030[0...n]		Motorpotenziometer Konfiguration / Mop Konfiguration			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3020	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 0110 bin	
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für das Motorpotenziometer.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Speicherung aktiv	Ja	Nein	-
	01	Automatikbetrieb Hochlaufgeber aktiv	Ja	Nein	-
	02	AnfangsVERRUNDUNG aktiv	Ja	Nein	-
	03	Speicherung in NVRAM aktiv	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber immer aktiv	Ja	Nein	-
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.				
Hinweis:	Zu Bit 00: 0: Sollwert für Motorpotenziometer wird nicht gespeichert und nach EIN durch p1040 vorgegeben. 1: Sollwert für Motorpotenziometer wird nach AUS gespeichert und nach EIN auf den gespeicherten Wert gesetzt. Zum nichtflüchtigen Speichern ist Bit 03 = 1 zu setzen. Zu Bit 01: 0: Ohne Hochlaufgeber bei Automatikbetrieb (Hoch-/Rücklaufzeit = 0). 1: Mit Hochlaufgeber bei Automatikbetrieb. Bei Handbetrieb (0-Signal über BI: p1041) ist der Hochlaufgeber immer aktiv. Zu Bit 02: 0: Ohne AnfangsVERRUNDUNG. 1: Mit AnfangsVERRUNDUNG. Die eingestellte Hoch- und Rücklaufzeit wird entsprechend überschritten. Mit der AnfangsVERRUNDUNG ist eine feinfühlige Vorgabe kleiner Änderungen (progressive Reaktion auf Tastenbetätigungen) möglich. Der Ruck für die AnfangsVERRUNDUNG ist unabhängig von der Hochlaufzeit und hängt nur von der eingestellten Maximaldrehzahl (p1082) ab. Er wird wie folgt berechnet: $r = 0.01 \% * p1082 [1/s] / 0.13^2 [s^2]$ Der Ruck wirkt bis zum Erreichen der Maximalbeschleunigung ($a_{max} = p1082 [1/s] / p1047 [s]$), danach wird linear mit konstanter Beschleunigung weitergefahren. Je höher die Maximalbeschleunigung ist (je kleiner p1047), desto mehr verlängert sich die Hochlaufzeit gegenüber der eingestellten Hochlaufzeit. Zu Bit 03: 0: Nichtflüchtige Speicherung deaktiviert. 1: Sollwert für Motorpotenziometer wird nichtflüchtig gespeichert (bei Bit 00 = 1). Zu Bit 04: Bei gesetztem Bit wird unabhängig von der Impulsfreigabe der Hochlaufgeber gerechnet. In r1050 steht immer der aktuelle Ausgangswert des Motorpotenziometers.				

p1035[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert höher / Mop höher		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3020
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.13
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Erhöhen des Sollwertes beim Motorpotenziometer. Die Änderung des Sollwertes (CO: r1050) ist abhängig von der eingestellten Hochlaufzeit (p1047) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p1035).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1036		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1035[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert höher / Mop höher		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3020
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Erhöhen des Sollwertes beim Motorpotenziometer. Die Änderung des Sollwertes (CO: r1050) ist abhängig von der eingestellten Hochlaufzeit (p1047) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p1035).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1036		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1035[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert höher / Mop höher		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3020
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Erhöhen des Sollwertes beim Motorpotenziometer. Die Änderung des Sollwertes (CO: r1050) ist abhängig von der eingestellten Hochlaufzeit (p1047) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p1035).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1036		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1036[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Mop tiefer		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3020
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.14
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Verringern des Sollwertes beim Motorpotenziometer. Die Änderung des Sollwertes (CO: r1050) ist abhängig von der eingestellten Rücklaufzeit (p1048) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p1036).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1035		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1036[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Mop tiefer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3020
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Verringern des Sollwertes beim Motorpotenziometer. Die Änderung des Sollwertes (CO: r1050) ist abhängig von der eingestellten Rücklaufzeit (p1048) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p1036).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1035		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1036[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Mop tiefer		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3020
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Verringern des Sollwertes beim Motorpotenziometer. Die Änderung des Sollwertes (CO: r1050) ist abhängig von der eingestellten Rücklaufzeit (p1048) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p1036).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1035		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximaldrehzahl / Mop n_max		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit für das Motorpotenziometer.		
Hinweis:	Bei der Inbetriebnahme wird dieser Parameter entsprechend automatisch vorbelegt. Der vom Motorpotenziometer ausgegebene Sollwert wird auf diesen Wert begrenzt.		
p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximaldrehzahl / Mop n_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit für das Motorpotenziometer.		
Hinweis:	Bei der Inbetriebnahme wird dieser Parameter entsprechend automatisch vorbelegt. Der vom Motorpotenziometer ausgegebene Sollwert wird auf diesen Wert begrenzt (siehe Funktionsplan 3020).		
p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimaldrehzahl / Mop n_min		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Minimaldrehzahl/-geschwindigkeit für das Motorpotenziometer.		
Hinweis:	Bei der Inbetriebnahme wird dieser Parameter entsprechend automatisch vorbelegt. Der vom Motorpotenziometer ausgegebene Sollwert wird auf diesen Wert begrenzt.		
p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimaldrehzahl / Mop n_min		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Minimaldrehzahl/-geschwindigkeit für das Motorpotenziometer.		
Hinweis:	Bei der Inbetriebnahme wird dieser Parameter entsprechend automatisch vorbelegt. Der vom Motorpotenziometer ausgegebene Sollwert wird auf diesen Wert begrenzt (siehe Funktionsplan 3020).		

p1039[0...n]	BI: Motorpotenziometer Invertierung / Mop Inv		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Invertieren der Minimaldrehzahl/-geschwindigkeit bzw. Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit beim Motorpotenziometer.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1037, p1038		
Hinweis:	Die Invertierung wirkt nur während "Motorpotenziometer höher" oder "Motorpotenziometer tiefer" aktiv ist.		
p1039[0...n]	BI: Motorpotenziometer Invertierung / Mop Inv		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Invertieren der Minimaldrehzahl/-geschwindigkeit bzw. Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit beim Motorpotenziometer.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1037, p1038		
Hinweis:	Die Invertierung wirkt nur während "Motorpotenziometer höher" oder "Motorpotenziometer tiefer" aktiv ist.		
p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert / Mop Startwert		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Startwertes für das Motorpotenziometer. Dieser Startwert wird nach dem Einschalten des Antriebs wirksam.		
Abhängigkeit:	Nur wirksam bei p1030.0 = 0. Siehe auch: p1030		
p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert / Mop Startwert		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Startwertes für das Motorpotenziometer. Dieser Startwert wird nach dem Einschalten des Antriebs wirksam.		

Abhängigkeit: Nur wirksam bei p1030.0 = 0.
Siehe auch: p1030

p1041[0...n] BI: Motorpotenziometer Hand/Automatik / Mop Hand/Auto

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Umschaltung von Hand auf Automatik beim Motorpotenziometer. Bei Hand wird der Sollwert über zwei Signale höher und tiefer verstellt. Bei Automatikbetrieb muss der Sollwert über einen Konnektoreingang verschaltet werden.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1030, p1035, p1036, p1042

Hinweis: Bei Automatik kann die Wirksamkeit des internen Hochlaufgebers eingestellt werden.

p1041[0...n] BI: Motorpotenziometer Hand/Automatik / Mop Hand/Auto

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Umschaltung von Hand auf Automatik beim Motorpotenziometer. Bei Hand wird der Sollwert über zwei Signale höher und tiefer verstellt. Bei Automatikbetrieb muss der Sollwert über einen Konnektoreingang verschaltet werden.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1030, p1035, p1036, p1042

Hinweis: Bei Automatik kann die Wirksamkeit des internen Hochlaufgebers eingestellt werden.

p1042[0...n] CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert / Mop Auto Sollw

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Sollwert des Motorpotenziometers bei Automatik.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1041

p1042[0...n]	CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert / Mop Auto Sollw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Sollwert des Motorpotenziometers bei Automatik.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1041		
p1043[0...n]	BI: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen / Mop Setzw übern		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Übernahme des Setzwertes beim Motorpotenziometer.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1044		
Hinweis:	Der Setzwert (CI: p1044) wird bei einer 0/1-Flanke des Setzbefehls (BI: p1043) wirksam.		
p1043[0...n]	BI: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen / Mop Setzw übern		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Übernahme des Setzwertes beim Motorpotenziometer.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1044		
Hinweis:	Der Setzwert (CI: p1044) wird bei einer 0/1-Flanke des Setzbefehls (BI: p1043) wirksam.		
p1044[0...n]	CI: Motorpotenziometer Setzwert / Mop Setzw		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Setzwert beim Motorpotenziometer.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1043		
Hinweis:	Der Setzwert (CI: p1044) wird bei einer 0/1-Flanke des Setzbefehls (BI: p1043) wirksam.		

p1044[0...n]	CI: Motorpotenziometer Setzwert / Mop Setzw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Setzwert beim Motorpotenziometer.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1043		
Hinweis:	Der Setzwert (CI: p1044) wird bei einer 0/1-Flanke des Setzbefehls (BI: p1043) wirksam.		
r1045	CO: Motorpotenziometer Drehzahl Sollwert vor Hochlaufgeber / Mop n_soll vor HLG		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Sollwertes vor dem internen Hochlaufgeber des Motorpotenziometers.		
r1045	CO: Motorpotenziometer Drehzahl Sollwert vor Hochlaufgeber / Mop n_soll vor HLG		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Sollwertes vor dem internen Hochlaufgeber des Motorpotenziometers.		
p1047[0...n]	Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Mop Hochlaufzeit		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufzeit für den internen Hochlaufgeber beim Motorpotenziometer. In dieser Zeit wird der Sollwert von Null bis zur Drehzahl-/Geschwindigkeitsgrenze (p1082) verstellt (wenn keine Anfangsverrundung aktiviert ist).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1030, p1048, p1082		
Hinweis:	Die Hochlaufzeit verlängert sich bei aktivierter Anfangsverrundung (p1030.2) entsprechend.		

p1047[0...n] Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Mop Hochlaufzeit

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Beschreibung: Einstellung der Hochlaufzeit für den internen Hochlaufgeber beim Motorpotenziometer.
In dieser Zeit wird der Sollwert von Null bis zur Drehzahl-/Geschwindigkeitsgrenze (p1082) verstellt (wenn keine Anfangsverrundung aktiviert ist).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1030, p1048, p1082

Hinweis: Die Hochlaufzeit verlängert sich bei aktivierter Anfangsverrundung (p1030.2) entsprechend.

p1048[0...n] Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Mop Rücklaufzeit

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Beschreibung: Einstellung der Rücklaufzeit für den internen Hochlaufgeber beim Motorpotenziometer.
In dieser Zeit wird der Sollwert von der Drehzahl-/Geschwindigkeitsgrenze (p1082) auf Null verstellt (wenn keine Anfangsverrundung aktiviert ist).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1030, p1047, p1082

Hinweis: Die Rücklaufzeit verlängert sich bei aktivierter Anfangsverrundung (p1030.2) entsprechend.

p1048[0...n] Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Mop Rücklaufzeit

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3020
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Beschreibung: Einstellung der Rücklaufzeit für den internen Hochlaufgeber beim Motorpotenziometer.
In dieser Zeit wird der Sollwert von der Drehzahl-/Geschwindigkeitsgrenze (p1082) auf Null verstellt (wenn keine Anfangsverrundung aktiviert ist).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1030, p1047, p1082

Hinweis: Die Rücklaufzeit verlängert sich bei aktivierter Anfangsverrundung (p1030.2) entsprechend.

r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber / Mop Sollw nach HLG		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3020
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Sollwertes nach dem internen Hochlaufgeber des Motorpotenziometers. Dieser Sollwert ist der Ausgangswert des Motorpotenziometers und muss entsprechend weiter verschaltet werden (z. B. mit dem Hauptsollwert).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1070		
Hinweis:	Bei Betrieb "Mit Hochlaufgeber" wird nach AUS1, AUS2, AUS3 oder bei 0-Signal über BI: p0852 (Betrieb sperren, Impulse löschen) der Hochlaufgeberausgang (r1050) auf den Startwert (Konfiguration über p1030.0) gesetzt.		
r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber / Mop Sollw nach HLG		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3020
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Sollwertes nach dem internen Hochlaufgeber des Motorpotenziometers. Dieser Sollwert ist der Ausgangswert des Motorpotenziometers und muss entsprechend weiter verschaltet werden (z. B. mit dem Hauptsollwert).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1070		
Hinweis:	Bei Betrieb "Mit Hochlaufgeber" wird nach AUS1, AUS2, AUS3 oder bei 0-Signal über BI: p0852 (Betrieb sperren, Impulse löschen) der Hochlaufgeberausgang (r1050) auf den Startwert (Konfiguration über p1030.0) gesetzt.		
p1051[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung / n_grenz HLG pos		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 9733[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahlgrenze der positiven Richtung am Hochlaufgebereingang.		
Hinweis:	Bei einer Reduzierung der Begrenzung wirkt die AUS3-Rücklaufzeit (p1135).		

p1051[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung / n_grenz HLG pos		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	9733[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahlgrenze der positiven Richtung am Hochlaufgebereingang.		
Hinweis:	Bei einer Reduzierung der Begrenzung wirkt die AUS3-Rücklaufzeit (p1135).		

p1052[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung / n_grenz HLG neg		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	9733[1]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahlgrenze der negativen Richtung am Hochlaufgebereingang.		
Hinweis:	Bei einer Reduzierung der Begrenzung wirkt die AUS3-Rücklaufzeit (p1135).		

p1052[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung / n_grenz HLG neg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	9733[1]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahlgrenze der negativen Richtung am Hochlaufgebereingang.		
Hinweis:	Bei einer Reduzierung der Begrenzung wirkt die AUS3-Rücklaufzeit (p1135).		

p1055[0...n]	BI: Tippen Bit 0 / Tippen Bit 0		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 3030
CU250S_S_PN			
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0840, p1058		
Achtung:	Über BI: p1055 oder BI: p1056 wird der Antrieb zum Tippen freigegeben. Der Befehl "EIN/AUS1" kann über BI: p0840 oder über BI: p1055/p1056 gegeben werden. Nur die Signalquelle die einschaltet kann auch wieder ausschalten.		

p1055[0...n]	Bl: Tippen Bit 0 / Tippen Bit 0		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 3030
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 0
			[1] 722.0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0840, p1058		
Achtung:	Über Bl: p1055 oder Bl: p1056 wird der Antrieb zum Tippen freigegeben. Der Befehl "EIN/AUS1" kann über Bl: p0840 oder über Bl: p1055/p1056 gegeben werden. Nur die Signalquelle die einschaltet kann auch wieder ausschalten.		

p1056[0...n]	Bl: Tippen Bit 1 / Tippen Bit 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 3030
CU250S_S_PN			
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0840, p1059		
Achtung:	Über Bl: p1055 oder Bl: p1056 wird der Antrieb zum Tippen freigegeben. Der Befehl "EIN/AUS1" kann über Bl: p0840 oder über Bl: p1055/p1056 gegeben werden. Nur die Signalquelle die einschaltet kann auch wieder ausschalten.		

p1056[0...n]	Bl: Tippen Bit 1 / Tippen Bit 1		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501, 3030
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 0
			[1] 722.1
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0840, p1059		
Achtung:	Über Bl: p1055 oder Bl: p1056 wird der Antrieb zum Tippen freigegeben. Der Befehl "EIN/AUS1" kann über Bl: p0840 oder über Bl: p1055/p1056 gegeben werden. Nur die Signalquelle die einschaltet kann auch wieder ausschalten.		

p1058[0...n]	Tippen 1 Drehzahlsollwert / Tippen 1 n_soll		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Geschwindigkeit für Tippen 1. Das Tippen (JOG) ist pegelgetriggert und erlaubt ein inkrementelles Verfahren des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1055, p1056		
p1058[0...n]	Tippen 1 Drehzahlsollwert / Tippen 1 n_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 150.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Geschwindigkeit für Tippen 1. Das Tippen (JOG) ist pegelgetriggert und erlaubt ein inkrementelles Verfahren des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1055, p1056		
p1059[0...n]	Tippen 2 Drehzahlsollwert / Tippen 2 n_soll		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Geschwindigkeit für Tippen 2. Das Tippen (JOG) ist pegelgetriggert und erlaubt ein inkrementelles Verfahren des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1055, p1056		
p1059[0...n]	Tippen 2 Drehzahlsollwert / Tippen 2 n_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_V_PN			
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung -150.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Geschwindigkeit für Tippen 2. Das Tippen (JOG) ist pegelgetriggert und erlaubt ein inkrementelles Verfahren des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1055, p1056		

p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal / n_grenz Sollw		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3040
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der im Sollwertkanal wirkenden Drehzahlgrenze/Geschwindigkeitsgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1083, p1085, p1086, p1088		
p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal / n_grenz Sollw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3040
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der im Sollwertkanal wirkenden Drehzahlgrenze/Geschwindigkeitsgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1083, p1085, p1086, p1088		
p1070[0...n]	Cl: Hauptsollwert / Hauptsollwert		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S (EPOS Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_CAN (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_S_CAN (EPOS Erw Sollw)			
CU250S_S_DP (EPOS)			
CU250S_S_DP (EPOS Erw Sollw)			
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_S_PN (EPOS Erw Sollw)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Hauptsollwert.		

Beispiele:

r1024: Drehzahlfixsollwert wirksam

r1050: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber

Abhängigkeit: Siehe auch: p1071, r1073, r1078**Achtung:** Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.**p1070[0...n] Cl: Hauptsollwert / Hauptsollwert**CU250S_S (Erw
Sollw)**Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / FloatingPoint32CU250S_S_CAN
(Erw Sollw)**Änderbar:** T**Normierung:** p2000**Dyn. Index:** CDS, p0170CU250S_S_DP (Erw
Sollw)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 1550, 3030CU250S_S_PN (Erw
Sollw)**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

1024[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Hauptsollwert.

Beispiele:

r1024: Drehzahlfixsollwert wirksam

r1050: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber

Abhängigkeit: Siehe auch: p1071, r1073, r1078**Achtung:** Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.**p1070[0...n] Cl: Hauptsollwert / Hauptsollwert**

CU250S_V_DP

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / FloatingPoint32

CU250S_V_PN

Änderbar: T**Normierung:** p2000**Dyn. Index:** CDS, p0170**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 1550, 3030**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

[0] 2050[1]

[1] 0

[2] 0

[3] 0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Hauptsollwert.

Beispiele:

r1024: Drehzahlfixsollwert wirksam

r1050: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber

Abhängigkeit: Siehe auch: p1071, r1073, r1078**Achtung:** Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.**p1070[0...n] Cl: Hauptsollwert / Hauptsollwert**

CU250S_V

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / FloatingPoint32

CU250S_V_CAN

Änderbar: T**Normierung:** p2000**Dyn. Index:** CDS, p0170**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 1550, 3030**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

[0] 755[0]

[1] 0

[2] 0

[3] 0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Hauptsollwert.

Beispiele:

r1024: Drehzahlfixsollwert wirksam

r1050: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber

Abhängigkeit: Siehe auch: p1071, r1073, r1078

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p1071[0...n]	CI: Hauptsollwert Skalierung / Hauptsollw Skal		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Skalierung des Hauptsollwertes.

p1071[0...n]	CI: Hauptsollwert Skalierung / Hauptsollw Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Skalierung des Hauptsollwertes.

r1073	CO: Hauptsollwert wirksam / Hauptsollw wirk		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Hauptsollwertes.
Der Wert zeigt den Hauptsollwert nach der Skalierung an.

r1073	CO: Hauptsollwert wirksam / Hauptsollw wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3030
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Hauptsollwertes.
Der Wert zeigt den Hauptsollwert nach der Skalierung an.

p1075[0...n]	Cl: Zusatzsollwert / Zusatzsollw		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Zusatzsollwert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1076, r1077, r1078		
p1075[0...n]	Cl: Zusatzsollwert / Zusatzsollw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Zusatzsollwert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1076, r1077, r1078		
p1076[0...n]	Cl: Zusatzsollwert Skalierung / Zusatzsollw Skal		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung des Zusatzsollwertes.		
p1076[0...n]	Cl: Zusatzsollwert Skalierung / Zusatzsollw Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3030
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung des Zusatzsollwertes.		

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam / Zusatzsollw wirk		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Zusatzsollwertes. Der Wert zeigt den Zusatzsollwert nach der Skalierung an.

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam / Zusatzsollw wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3030
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Zusatzsollwertes. Der Wert zeigt den Zusatzsollwert nach der Skalierung an.

r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam / Gesamtsollw wirk		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Gesamtsollwertes.
Der Wert zeigt die Addition des wirksamen Hauptsollwertes und Zusatzsollwertes an.

r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam / Gesamtsollw wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3030
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des wirksamen Gesamtsollwertes.
Der Wert zeigt die Addition des wirksamen Hauptsollwertes und Zusatzsollwertes an.

p1080[0...n]	Minimaldrehzahl / n_min		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
CU250S_V (Erw Meld)			
CU250S_V_CAN (Erw Meld)			
CU250S_V_DP (Erw Meld)			
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 19500.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der kleinsten möglichen Drehzahl des Motors. Dieser Wert wird im Betrieb nicht unterschritten.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1106		
Achtung:	Die wirksame Minimaldrehzahl wird aus p1080 und p1106 gebildet.		
Hinweis:	Der Parameterwert gilt für beide Richtungen des Motors. Der Motor kann in Ausnahmefällen auch unter diesem Wert arbeiten (z. B. Reversieren).		
p1080[0...n]	Minimaldrehzahl / n_min		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 19500.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der kleinsten möglichen Drehzahl des Motors. Dieser Wert wird im Betrieb nicht unterschritten.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1106		
Achtung:	Die wirksame Minimaldrehzahl wird aus p1080 und p1106 gebildet.		
Hinweis:	Der Parameterwert gilt für beide Richtungen des Motors. Der Motor kann in Ausnahmefällen auch unter diesem Wert arbeiten (z. B. Reversieren).		
p1082[0...n]	Maximaldrehzahl / n_max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der größten möglichen Drehzahl.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0322, p0324, p0532		
Achtung:	Während der Vorgang läuft ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt.		
Hinweis:	Der Parameter gilt für beide Richtungen des Motors. Der Parameter wirkt begrenzend und ist Bezugsgröße für alle Hoch- und Rücklaufzeiten (z. B. Rücklaufampen, Hochlaufgeber, Motorpotenziometer).		

Da der Parameter Bestandteil der Schnellinbetriebnahme ist ($p0010 = 1$), wird er bei Änderung von $p0310$, $p0311$, $p0322$, $p0324$, $p0530$, $p0531$ und $p0532$ passend vorbelegt.

Folgende Begrenzungen sind für $p1082$ immer wirksam:

$p1082 \leq \min(p0324, p0532)$, wenn $p0324 > 0$ und $p0532 > 0$

$p1082 \leq p0322$, wenn $p0324 = 0$ oder $p0532 = 0$ und $p0322 > 0$

$p1082 \leq 60 / (10.0 * p0115[0] * r0313)$

$p1082 \leq 60 * \text{Maximale Pulsfrequenz des Leistungsteils} / (5.0 * r0313)$

Der Wert des Parameters wird bei der automatischen Berechnung ($p0340 = 1$) mit Motor-Maximaldrehzahl ($p0322$) vorbelegt. Wenn $p0322 = 0$ ist, wird mit Motor-Bemessungsdrehzahl ($p0311$) vorbelegt. Bei Asynchronmotoren, die nicht Listentmotoren sind ($p0301 = 0$), wird die synchrone Leerlaufdrehzahl zur Vorbelegung verwendet ($p0310 * 60 / r0313$).

Für Synchronmotoren gilt zusätzlich:

In der automatischen Berechnung ($p0340 = 1$) wird $p1082$ zum einen noch auf Drehzahlen begrenzt, für die der Leistungsteil Bemessungsstrom (S1-Dauerbetrieb $r0207[3]$) als Feldstrom nicht ausreicht:

$p1082 < p0348 / (1 - r0207 / r0331)$, gilt bei $r0207[3] < r0331$

Zum anderen wirkt eine weitere Begrenzung, die verhindert, dass die EMK die maximale Zwischenkreisspannung überschreitet (siehe $p0643$ und $p1231$).

Die bei der Vorbelegung wirksame Zuordnung der Motordatensatzparameter (z. B. $p0311$) zum Antriebsdatensatzparameter $p1082$ ist $p0186$ zu entnehmen.

Da $p1082$ auch in der Schnellinbetriebnahme ($p0010 = 1$) angeboten wird, wird der Wert beim Verlassen über $p3900 > 0$ nicht verändert.

p1082[0...n]	Maximaldrehzahl / n_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: $p0340 = 1$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, $p0180$
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: $p0505$	Funktionsplan: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der größten möglichen Drehzahl. Beispiel: Asynchronmotor $p0310 = 50 / 60$ Hz ohne Ausgangsfilter und Blocksize-LT $p1082 \leq 60 \times 240 \text{ Hz} / r0313$ (Vektorregelung) $p1082 \leq 60 \times 650 \text{ Hz} / r0313$ (U/f-Steuerung)		
Abhängigkeit:	Bei Vektorregelung ist die Maximaldrehzahl auf $60.0 / (8.333 \times 500 \mu\text{s} \times r0313)$ begrenzt. Dies ist an einer Reduktion in $r1084$ erkennbar. Wegen der Umschaltbarkeit der Betriebsart $p1300$ wird $p1082$ dabei nicht verändert. Ist als Ausgangsfilter ein Sinusfilter parametrierbar ($p0230 = 3$), so wird die Maximaldrehzahl entsprechend der maximal zulässigen Ausgangsfrequenz des Filters begrenzt (siehe Datenblatt des Filters). Bei Verwendung von Sinusfiltern ($p0230 = 3, 4$) wird die Maximaldrehzahl $r1084$ auf 70 % der Resonanzfrequenz von Filterkapazität und Motorstreuinduktivität eingeschränkt. Bei Drosseln und dU/dt-Filtern wird auf $120 \text{ Hz} / r0313$ begrenzt. Siehe auch: $p0230$, $r0313$, $p0322$, $p0324$, $r0336$, $p0532$		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in $r3996$ der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei $r3996 = 0$ wieder möglich.		
Hinweis:	Der Parameter gilt für beide Richtungen des Motors. Der Parameter wirkt begrenzend und ist Bezugsgröße für alle Hoch- und Rücklaufzeiten (z. B. Rücklaufzeiten, Hochlaufgeber, Motorpotenziometer). Da der Parameter Bestandteil der Schnellinbetriebnahme ist ($p0010 = 1$), wird er bei Änderung von $p0310$, $p0311$, $p0322$ passend vorbelegt. Folgende Begrenzungen sind für $p1082$ immer wirksam: $p1082 \leq 60 \times \text{Minimum}(15 \times r0310, 650 \text{ Hz}) / r0313$ $p1082 \leq 60 \times \text{maximale Pulsfrequenz des Leistungsteils} / (k \times r0313)$, mit $k = 12$ (Vektorregelung), $k = 6.5$ (U/f-Steuerung) Der Wert des Parameters wird bei der automatischen Berechnung ($p0340 = 1$, $p3900 > 0$) mit Motor-Maximaldrehzahl ($p0322$) vorbelegt. Bei $p0322 = 0$ wird mit Motor-Bemessungsdrehzahl ($p0311$) vorbelegt. Bei Asynchronmotoren wird die synchrone Leerlaufdrehzahl zur Vorbelegung verwendet ($p0310 \times 60 / r0313$).		

Für Synchronmotoren gilt zusätzlich:

In der automatischen Berechnung (p0340, p3900) wird p1082 auf Drehzahlen begrenzt, bei denen die EMK die Zwischenkreisspannung nicht überschreitet.

Da p1082 auch in der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) angeboten wird, wird der Wert beim Verlassen über p3900 > 0 nicht verändert.

p1083[0...n]	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050, 3095
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Drehzahl für die positive Richtung.		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1083[0...n]	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Drehzahl für die positive Richtung.		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
r1084	CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam / n_grenz pos wirk		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050, 3095
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen positiven Drehzahlgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1083, p1085		
p1085[0...n]	CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahlgrenze der positiven Richtung.		

p1085[0...n]	CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1083[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahlgrenze der positiven Richtung.		
p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050, 3095
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]	-210000.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlgrenze für die negative Richtung.		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]	-210000.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlgrenze für die negative Richtung.		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
r1087	CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam / n_grenz neg wirk		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050, 3095
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen negativen Drehzahlgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1086, p1088		
p1088[0...n]	CI: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1086[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahl-/Geschwindigkeitsgrenze der negativen Richtung.		

p1088[0...n]	Cl: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Drehzahl-/Geschwindigkeitsgrenze der negativen Richtung.		
p1091[0...n]	Ausblendddrehzahl 1 / n_Ausblend 1		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1092, p1093, p1094, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		
Hinweis:	Die Ausblendddrehzahlen können zur Vermeidung von mechanischen Resonanzeffekten eingesetzt werden.		
p1091[0...n]	Ausblendddrehzahl 1 / n_Ausblend 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1092, p1093, p1094, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		
Hinweis:	Die Ausblendddrehzahlen können zur Vermeidung von mechanischen Resonanzeffekten eingesetzt werden.		
p1092[0...n]	Ausblendddrehzahl 2 / n_Ausblend 2		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1093, p1094, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		

p1092[0...n]	Ausblendddrehzahl 2 / n_Ausblend 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1093, p1094, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		
p1093[0...n]	Ausblendddrehzahl 3 / n_Ausblend 3		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 3.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1094, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		
p1093[0...n]	Ausblendddrehzahl 3 / n_Ausblend 3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 3.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1094, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		
p1094[0...n]	Ausblendddrehzahl 4 / n_Ausblend 4		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Ausblendddrehzahl 4.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1101		
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.		


p1094[0...n]		Ausblenddrehzahl 4 / n_Ausblend 4			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505		Funktionsplan: 3050	
CU250S_V_PN					
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]		Werkseinstellung 0.000 [1/min]	
Beschreibung:	Einstellung der Ausblenddrehzahl 4.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1101				
Achtung:	Ausblendbänder können gegebenenfalls durch nachgelagerte Begrenzungen im Sollwertkanal unwirksam werden.				
p1098[0...n]		Cl: Ausblenddrehzahl Skalierung / n_Ausblend Skal			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: U32 / FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT		Dyn. Index: CDS, p0170	
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3050	
CU250S_S_PN (Erw Sollw)					
	Min -	Max -		Werkseinstellung 1	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der Ausblenddrehzahlen.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1094				
p1098[0...n]		Cl: Ausblenddrehzahl Skalierung / n_Ausblend Skal			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: U32 / FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT		Dyn. Index: CDS, p0170	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3050	
CU250S_V_PN					
	Min -	Max -		Werkseinstellung 1	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der Ausblenddrehzahlen.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1094				
r1099.0		CO/BO: Ausblendband Zustandswort / Ausblendband ZSW			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN (Erw Sollw)					
	Min -	Max -		Werkseinstellung -	
Beschreibung:	Anzeige und BICO-Ausgang für Ausblendbänder.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	r1170 innerhalb Ausblendband	Ja	Nein	3050
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1170				


Hinweis: Zu Bit 00:
Bei gesetztem Bit befindet sich die Solldrehzahl nach dem Hochlaufgeber (r1170) innerhalb eines Ausblendbandes.
Das Signal kann zur Umschaltung des Antriebsdatensatzes (DDS, Drive Data Set) verwendet werden.

r1099.0 CO/BO: Ausblendband Zustandswort / Ausblendband ZSW					
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige und BICO-Ausgang für Ausblendbänder.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	r1170 innerhalb Ausblendband	Ja	Nein	3050
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1170				
Hinweis:	Zu Bit 00:				
	Bei gesetztem Bit befindet sich die Solldrehzahl nach dem Hochlaufgeber (r1170) innerhalb eines Ausblendbandes.				
	Das Signal kann zur Umschaltung des Antriebsdatensatzes (DDS, Drive Data Set) verwendet werden.				

p1101[0...n] Ausblenddrehzahl Bandbreite / n_Ausblend Breite			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Bandbreite für die Ausblenddrehzahlen/-geschwindigkeiten 1 bis 4.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1094		
Hinweis:	Die Solldrehzahlen werden im Bereich der Ausblenddrehzahl +/-p1101 unterdrückt. Ein stationärer Betrieb ist im unterdrückten Drehzahlbereich nicht möglich. Der Ausblendbereich wird übersprungen. Beispiel: p1091 = 600 und p1101 = 20 --> Solldrehzahlen zwischen 580 und 620 [1/min] werden ausgeblendet. Bei den Ausblendbändern wirkt folgendes Hysterese-Verhalten: Bei Solldrehzahl von unten kommend gilt: r1170 < 580 [1/min] und 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 580 [1/min] Bei Solldrehzahl von oben kommend gilt: r1170 > 620 [1/min] und 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 620 [1/min]		

p1101[0...n]	Ausblenddrehzahl Bandbreite / n_Ausblend Breite		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Bandbreite für die Ausblenddrehzahlen/-geschwindigkeiten 1 bis 4.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1094		
Hinweis:	Die Soll-drehzahlen werden im Bereich der Ausblenddrehzahl +/-p1101 unterdrückt. Ein stationärer Betrieb ist im unterdrückten Drehzahlbereich nicht möglich. Der Ausblendbereich wird übersprungen. Beispiel: p1091 = 600 und p1101 = 20 --> Soll-drehzahlen zwischen 580 und 620 [1/min] werden ausgeblendet. Bei den Ausblendbändern wirkt folgendes Hysterese-Verhalten: Bei Soll-drehzahl von unten kommend gilt: r1170 < 580 [1/min] und 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 580 [1/min] Bei Soll-drehzahl von oben kommend gilt: r1170 > 620 [1/min] und 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 620 [1/min]		
p1106[0...n]	Cl: Minimaldrehzahl Signalquelle / n_min S_q		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die kleinste mögliche Drehzahl des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1080		
Achtung:	Die wirksame Minimaldrehzahl wird aus p1080 und p1106 gebildet.		
p1106[0...n]	Cl: Minimaldrehzahl Signalquelle / n_min S_q		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die kleinste mögliche Drehzahl des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1080		
Achtung:	Die wirksame Minimaldrehzahl wird aus p1080 und p1106 gebildet.		

p1108[0...n]			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Auswahl des Gesamtsollwertes.		
Abhängigkeit:	Die Auswahl des Drehzahlgesamtsollwertes wird automatisch mit dem Zustandswort des Technologiereglers (r2349.4) verschaltet, wenn der Technologieregler angewählt (p2200 > 0) und im Modus p2251 = 0 betrieben wird. Bei aktivierter Funktion Energiesparmodus (p2398 = 1) erfolgt eine Verschaltung mit r2399.7. Siehe auch: p1109		
Vorsicht:	Wenn der Technologieregler den Gesamtsollwert über p1109 liefern soll, darf die Verschaltung zu dessen Zustandswort (r2349.4) nicht aufgelöst werden. Wenn die Funktion Energiesparmodus aktiviert ist, darf die Verschaltung zum Zustandswort r2399 nicht aufgelöst werden.		
			

p1108[0...n]			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3030
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Auswahl des Gesamtsollwertes.		
Abhängigkeit:	Die Auswahl des Drehzahlgesamtsollwertes wird automatisch mit dem Zustandswort des Technologiereglers (r2349.4) verschaltet, wenn der Technologieregler angewählt (p2200 > 0) und im Modus p2251 = 0 betrieben wird. Bei aktivierter Funktion Energiesparmodus (p2398 = 1) erfolgt eine Verschaltung mit r2399.7. Siehe auch: p1109		
Vorsicht:	Wenn der Technologieregler den Gesamtsollwert über p1109 liefern soll, darf die Verschaltung zu dessen Zustandswort (r2349.4) nicht aufgelöst werden. Wenn die Funktion Energiesparmodus aktiviert ist, darf die Verschaltung zum Zustandswort r2399 nicht aufgelöst werden.		
			

p1109[0...n]			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3030
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Gesamtsollwert. Bei p1108 = 1-Signal wird der Gesamtsollwert über p1109 eingelesen.		
Abhängigkeit:	Die Signalquelle des Gesamtsollwertes wird automatisch mit dem Ausgang des Technologiereglers (r2294) verschaltet, wenn der Technologieregler angewählt (p2200 > 0) und im Modus p2251 = 0 betrieben wird. Bei aktivierter Funktion Energiesparmodus (p2398 = 1) erfolgt eine Verschaltung mit r2397[0]. Siehe auch: p1108		

Vorsicht:

Wenn der Technologieregler den Gesamtsollwert über p1109 liefern soll, darf die Verschaltung zu dessen Ausgang (r2294) nicht aufgelöst werden.

Wenn die Funktion Energiesparmodus aktiviert ist, darf die Verschaltung zum Sollwert r2398[0] nicht aufgelöst werden.

p1109[0...n]**CI: Gesamtsollwert / Gesamtsollw**

CU250S_V

Zugriffsstufe: 4**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / FloatingPoint32

CU250S_V_CAN

Änderbar: T**Normierung:** p2000**Dyn. Index:** CDS, p0170

CU250S_V_DP

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 3030

CU250S_V_PN

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für den Gesamtsollwert.

Bei p1108 = 1-Signal wird der Gesamtsollwert über p1109 eingelesen.

Abhängigkeit:

Die Signalquelle des Gesamtsollwertes wird automatisch mit dem Ausgang des Technologiereglers (r2294) verschaltet, wenn der Technologieregler angewählt (p2200 > 0) und im Modus p2251 = 0 betrieben wird.

Bei aktivierter Funktion Energiesparmodus (p2398 = 1) erfolgt eine Verschaltung mit r2397[0].

Siehe auch: p1108

Vorsicht:

Wenn der Technologieregler den Gesamtsollwert über p1109 liefern soll, darf die Verschaltung zu dessen Ausgang (r2294) nicht aufgelöst werden.

Wenn die Funktion Energiesparmodus aktiviert ist, darf die Verschaltung zum Sollwert r2398[0] nicht aufgelöst werden.

p1110[0...n]**BI: Richtung negativ sperren / Richt neg sperren**

CU250S_S (Erw Sollw)

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / Binary

CU250S_S_CAN

Änderbar: T**Normierung:** -**Dyn. Index:** CDS, p0170

(Erw Sollw)

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 2505, 3040

CU250S_S_DP (Erw Sollw)

CU250S_S_PN (Erw Sollw)

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle zum Sperren der negativen Richtung.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p1111

p1110[0...n]**BI: Richtung negativ sperren / Richt neg sperren**

CU250S_V

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** U32 / Binary

CU250S_V_CAN

Änderbar: T**Normierung:** -**Dyn. Index:** CDS, p0170

CU250S_V_DP

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 2505, 3040

CU250S_V_PN

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle zum Sperren der negativen Richtung.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p1111

p1111[0...n]	BI: Richtung positiv sperren / Richt pos sperren		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3040
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Sperren der positiven Richtung.
Abhängigkeit: Siehe auch: p1110

p1111[0...n]	BI: Richtung positiv sperren / Richt pos sperren		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505, 3040
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Sperren der positiven Richtung.
Abhängigkeit: Siehe auch: p1110

r1112	CO: Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung / n_soll n Min_begr		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Drehzahlsollwertes nach der Minimalbegrenzung.
Abhängigkeit: Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1094, p1101

r1112	CO: Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung / n_soll n Min_begr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3050
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Drehzahlsollwertes nach der Minimalbegrenzung.
Abhängigkeit: Siehe auch: p1091, p1092, p1093, p1094, p1101

p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung / Sollw Inv		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Invertierung des Sollwerts.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1198		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung / Sollw Inv		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.11
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Invertierung des Sollwerts.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1198		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung / Sollw Inv		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 722.1
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Invertierung des Sollwerts.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1198		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung / Sollw Inv		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Invertierung des Sollwerts.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1198		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung / Sollw nach Begr		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3040, 3050
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Drehzahl-/Geschwindigkeitssollwertes nach der Umschaltung und Begrenzung der Richtung.

r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung / Sollw nach Begr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3040, 3050
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Drehzahl-/Geschwindigkeitssollwertes nach der Umschaltung und Begrenzung der Richtung.

p1115	Hochlaufgeber Auswahl / HLG Auswahl		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung des Hochlaufgebertyps.

Wert: 0: Einfachhochlaufgeber
1: Erweiterter Hochlaufgeber

Hinweis: Der Hochlaufgebertyp kann nur bei Stillstand des Motors umgestellt werden.

p1115	Hochlaufgeber Auswahl / HLG Auswahl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	1

Beschreibung: Einstellung des Hochlaufgebertyps.

Wert: 0: Einfachhochlaufgeber
1: Erweiterter Hochlaufgeber


Hinweis: Der Hochlaufgebertyp kann nur bei Stillstand des Motors umgestellt werden.

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang / HLG Sollw am Eing		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Sollwertes am Eingang des Hochlaufgebers.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Sollwert ist durch andere Funktionen, z. B. Ausblend Drehzahlen, Minimal- und Maximalbegrenzungen, beeinflusst.		
r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang / HLG Sollw am Eing		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Sollwertes am Eingang des Hochlaufgebers.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Sollwert ist durch andere Funktionen, z. B. Ausblend Drehzahlen, Minimal- und Maximalbegrenzungen, beeinflusst.		
p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: C(1), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
Beschreibung:	In dieser Zeit wird der Drehzahlsollwert vom Hochlaufgeber von Stillstand (Sollwert = 0) bis zur Maximaldrehzahl (p1082) gefahren.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1138		
p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
Beschreibung:	In dieser Zeit wird der Drehzahlsollwert vom Hochlaufgeber von Stillstand (Sollwert = 0) bis zur Maximaldrehzahl (p1082) gefahren.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1123		

Hinweis: Die Hochlaufzeit kann über Konnektoreingang p1138 skaliert werden.
 Während der drehenden Messung (p1960 > 0) erfolgt eine Anpassung des Parameters. Der Motor kann daher bei der drehenden Messung schneller beschleunigen als ursprünglich parametrisiert.
 Bei U/f-Steuerung und geberloser Vektorregelung (siehe p1300) sind Hochlaufzeiten von 0 s nicht sinnvoll. Die Einstellung sollte sich an den Anlaufzeiten (r0345) des Motors orientieren.

p1121[0...n] Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit			
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(1), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Rücklaufzeit für den Hochlaufgeber. In dieser Zeit wird der Drehzahl Sollwert vom Hochlaufgeber von Maximaldrehzahl (p1082) bis Stillstand (Sollwert = 0) gefahren. Außerdem wirkt die Rücklaufzeit immer bei AUS1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, p1139		
Hinweis:	Die Rücklaufzeit kann über Konnektoreingang p1139 skaliert werden. Bei SERVO gilt: Der Hochlaufgeber ist nur bei aktiviertem Funktionsmodul "Erweiterter Sollwertkanal" (r0108.8 = 1) vorhanden.		

p1122[0...n] BI: Hochlaufgeber überbrücken / HLG überbrücken			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Überbrückung des Hochlaufgebers (Hoch- und Rücklaufzeit = 0).		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei VECTOR mit geberlosem Betrieb darf der Hochlaufgeber nicht überbrückt werden.		

p1122[0...n] BI: Hochlaufgeber überbrücken / HLG überbrücken			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2505
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Überbrückung des Hochlaufgebers (Hoch- und Rücklaufzeit = 0).		
Vorsicht:	Wenn der Technologieregler im Modus p2251 = 0 (Technologieregler als Drehzahl-Hauptsollwert) betrieben wird, darf die Verschaltung zu dessen Statuswort (r2349) nicht aufgelöst werden.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei geberloser Vektorregelung darf der Hochlaufgeber nicht überbrückt werden, außer indirekt über die Verschaltung mit r2349.		

p1123[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit minimal / HLG t_{HL} min		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der minimalen Hochlaufzeit. Die Hochlaufzeit (p1120) wird intern auf diese minimale Zeit begrenzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082		
Hinweis:	Die Einstellung sollte sich an den Anlaufzeiten (r0345) des Motors orientieren. Bei Änderung der Maximaldrehzahl p1082 wird p1123 neu berechnet.		
p1127[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit minimal / HLG t_{RL} min		
PM240	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der minimalen Rücklaufzeit. Die Rücklaufzeit (p1121) wird intern auf diese minimale Zeit begrenzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung und geberloser Vektorregelung (siehe p1300) sind Rücklaufzeiten von 0 s nicht sinnvoll. Die Einstellung sollte sich an den Anlaufzeiten (r0345) des Motors orientieren. Bei Änderung der Maximaldrehzahl p1082 wird p1127 neu berechnet. Wird ein Bremswiderstand am Zwischenkreis betrieben (p0219 > 0), so wird die minimale Rücklaufzeit p1127 automatisch angepasst.		
p1127[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit minimal / HLG t_{RL} min		
PM250	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
PM260	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der minimalen Rücklaufzeit. Die Rücklaufzeit (p1121) wird intern auf diese minimale Zeit begrenzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082		
Hinweis:	Bei U/f-Steuerung und geberloser Vektorregelung (siehe p1300) sind Rücklaufzeiten von 0 s nicht sinnvoll. Die Einstellung sollte sich an den Anlaufzeiten (r0345) des Motors orientieren. Bei Änderung der Maximaldrehzahl p1082 wird p1127 neu berechnet.		

p1130[0...n]	Hochlaufgeber Anfangsverrundungszeit / HLG t_Anf_ver		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeit für die Anfangsverrundung beim Erweiterten Hochlaufgeber. Der Wert gilt für Hochlauf und Rücklauf.		
Hinweis:	Die Rundungszeiten vermeiden eine abrupte Reaktion und verhindern schädliche Auswirkungen auf die Mechanik.		
p1130[0...n]	Hochlaufgeber Anfangsverrundungszeit / HLG t_Anf_ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeit für die Anfangsverrundung beim Erweiterten Hochlaufgeber. Der Wert gilt für Hochlauf und Rücklauf.		
Hinweis:	Die Rundungszeiten vermeiden eine abrupte Reaktion und verhindern schädliche Auswirkungen auf die Mechanik.		
p1131[0...n]	Hochlaufgeber Endverrundungszeit / HLG t_End_ver		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeit für die Endverrundung beim Erweiterten Hochlaufgeber. Der Wert gilt für Hochlauf und Rücklauf.		
Hinweis:	Die Rundungszeiten vermeiden eine abrupte Reaktion und verhindern schädliche Auswirkungen auf die Mechanik.		
p1131[0...n]	Hochlaufgeber Endverrundungszeit / HLG t_End_ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeit für die Endverrundung beim Erweiterten Hochlaufgeber. Der Wert gilt für Hochlauf und Rücklauf.		
Hinweis:	Die Rundungszeiten vermeiden eine abrupte Reaktion und verhindern schädliche Auswirkungen auf die Mechanik.		

p1134[0...n] Hochlaufgeber Verrundungstyp / HLG Verrundungstyp			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Glättungsreaktion auf den AUS1-Befehl oder auf eine Sollwertreduktion beim Erweiterten Hochlaufgeber.		
Wert:	0: Stetige Glättung 1: Unstetige Glättung		
Abhängigkeit:	Keine Auswirkung bis Anfangsverrundungszeit (p1130) > 0 s.		
Hinweis:	p1134 = 0 (Stetige Glättung) Findet während eines Hochlaufvorgangs eine Sollwertreduktion statt, wird zuerst eine Endverrundung durchgeführt und abgeschlossen. Während der Endverrundung läuft der Ausgang des Hochlaufgebers weiter in Richtung des vorherigen Sollwertes (Überschwingen). Nach Abschluss der Endverrundung wird in Richtung des neuen Sollwertes gefahren. p1134 = 1 (Unstetige Glättung) Findet während eines Hochlaufvorgangs eine Sollwertreduktion statt, wird schlagartig in Richtung des neuen Sollwertes gefahren. Bei dem Sollwertwechsel wirkt keine Endverrundung.		

p1134[0...n] Hochlaufgeber Verrundungstyp / HLG Verrundungstyp			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Glättungsreaktion auf den AUS1-Befehl oder auf eine Sollwertreduktion beim Erweiterten Hochlaufgeber.		
Wert:	0: Stetige Glättung 1: Unstetige Glättung		
Abhängigkeit:	Keine Auswirkung bis Anfangsverrundungszeit (p1130) > 0 s.		
Hinweis:	p1134 = 0 (Stetige Glättung) Findet während eines Hochlaufvorgangs eine Sollwertreduktion statt, wird zuerst eine Endverrundung durchgeführt und abgeschlossen. Während der Endverrundung läuft der Ausgang des Hochlaufgebers weiter in Richtung des vorherigen Sollwertes (Überschwingen). Nach Abschluss der Endverrundung wird in Richtung des neuen Sollwertes gefahren. p1134 = 1 (Unstetige Glättung) Findet während eines Hochlaufvorgangs eine Sollwertreduktion statt, wird schlagartig in Richtung des neuen Sollwertes gefahren. Bei dem Sollwertwechsel wirkt keine Endverrundung.		

p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit / AUS3 t_Rücklauf		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN			

Min

0.000 [s]

Max

600.000 [s]

Werkseinstellung

0.000 [s]

Beschreibung:

Einstellung der Rampenrücklaufzeit von der Maximaldrehzahl bis zum Stillstand für den AUS3-Befehl.

Hinweis:

Diese Zeit kann überschritten werden, wenn die maximale Zwischenkreisspannung erreicht wird.

p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit / AUS3 t_Rücklauf		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			

Min

0.000 [s]

Max

5400.000 [s]

Werkseinstellung

0.000 [s]

Beschreibung:

Einstellung der Rampenrücklaufzeit von der Maximaldrehzahl bis zum Stillstand für den AUS3-Befehl.

Hinweis:

Diese Zeit kann überschritten werden, wenn die maximale Zwischenkreisspannung erreicht wird.

p1136[0...n]	AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT / HLG AUS3 t_Anf_ver		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min

0.000 [s]

Max

30.000 [s]

Werkseinstellung

0.000 [s]

Beschreibung:

Einstellung der AnfangsVERRUNDUNGSZEIT für AUS3 beim Erweiterten Hochlaufgeber.

p1136[0...n]	AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT / HLG AUS3 t_Anf_ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_V_PN			

Min

0.000 [s]

Max

30.000 [s]

Werkseinstellung

0.000 [s]

Beschreibung:

Einstellung der AnfangsVERRUNDUNGSZEIT für AUS3 beim Erweiterten Hochlaufgeber.

p1137[0...n]	AUS3 Endverrundungszeit / HLG AUS3 t_End_ver		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Endverrundungszeit für AUS3 beim Erweiterten Hochlaufgeber.		
p1137[0...n]	AUS3 Endverrundungszeit / HLG AUS3 t_End_ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3070
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Endverrundungszeit für AUS3 beim Erweiterten Hochlaufgeber.		
p1138[0...n]	Cl: Hochlauframpe Skalierung / Hochlauframpe Skal		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der Hochlauframpe.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1120		
Hinweis:	Die Hochlaufzeit wird in p1120 eingestellt.		
p1138[0...n]	Cl: Hochlauframpe Skalierung / Hochlauframpe Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der Hochlauframpe.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1120		
Hinweis:	Die Hochlaufzeit wird in p1120 eingestellt.		

p1139[0...n] CI: Rücklaufampe Skalierung / Rücklaufampe Skal

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der Rücklaufampe.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1121

Hinweis: Die Rücklaufzeit wird in p1121 eingestellt.

p1139[0...n] CI: Rücklaufampe Skalierung / Rücklaufampe Skal

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der Rücklaufampe.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1121

Hinweis: Die Rücklaufzeit wird in p1121 eingestellt.

p1140[0...n] BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 4 (STW1.4).

BI: p1140 = 0-Signal

Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen).

BI: p1140 = 1-Signal

Hochlaufgeber freigeben.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0054, p1141, p1142

Vorsicht: Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.



Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p1140[0...n]	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.4
			[1] 1
			[2] 2090.4
			[3] 2090.4

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 4 (STW1.4).
BI: p1140 = 0-Signal
Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen).
BI: p1140 = 1-Signal
Hochlaufgeber freigeben.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0054, p1141, p1142

Vorsicht: Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.



Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p1140[0...n]	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben		
CU250S_V_DP (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 4 (STW1.4).
BI: p1140 = 0-Signal
Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen).
BI: p1140 = 1-Signal
Hochlaufgeber freigeben.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0054, p1141, p1142

Vorsicht: Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binäreingang unwirksam.



Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p1140[0...n]	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 4 (STW1.4).
BI: p1140 = 0-Signal
Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen).

BI: p1140 = 1-Signal
Hochlaufgeber freigeben.

Abhängigkeit:

Siehe auch: r0054, p1141, p1142

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.



Achtung:

Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p1141[0...n]

BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen

CU250S_S

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: U32 / Binary

CU250S_S_CAN

Änderbar: T

Normierung: -

Dyn. Index: CDS, p0170

CU250S_S_DP

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: 2501

CU250S_S_PN

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

1

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 5 (STW1.5).

BI: p1141 = 0-Signal

Hochlaufgeber einfrieren.

BI: p1141 = 1-Signal

Hochlaufgeber fortsetzen.

Abhängigkeit:

Siehe auch: r0054, p1140, p1142

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.



Achtung:

Der Hochlaufgeber ist unabhängig vom Zustand der Signalquelle in folgenden Fällen aktiv:

- AUS1/AUS3.
- Hochlaufgeberausgang innerhalb Ausblendband.
- Hochlaufgeberausgang unterhalb Minimaldrehzahl.

p1141[0...n]

BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen

CU250S_V_DP

Zugriffsstufe: 3

Berechnet: -

Datentyp: U32 / Binary

CU250S_V_PN

Änderbar: T

Normierung: -

Dyn. Index: CDS, p0170

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: 2501

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

[0] 2090.5

[1] 1

[2] 2090.5

[3] 2090.5

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren".
Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 5 (STW1.5).

BI: p1141 = 0-Signal

Hochlaufgeber einfrieren.

BI: p1141 = 1-Signal

Hochlaufgeber fortsetzen.

Abhängigkeit:

Siehe auch: r0054, p1140, p1142

Vorsicht:

Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.



Achtung: Der Hochlaufgeber ist unabhängig vom Zustand der Signalquelle in folgenden Fällen aktiv:

- AUS1/AUS3.
- Hochlaufgeberausgang innerhalb Ausblendband.
- Hochlaufgeberausgang unterhalb Minimaldrehzahl.

p1141[0...n]	BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen		
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 5 (STW1.5).
 BI: p1141 = 0-Signal
 Hochlaufgeber einfrieren.
 BI: p1141 = 1-Signal
 Hochlaufgeber fortsetzen.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0054, p1140, p1142

Vorsicht: Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.



Achtung: Der Hochlaufgeber ist unabhängig vom Zustand der Signalquelle in folgenden Fällen aktiv:

- AUS1/AUS3.
- Hochlaufgeberausgang innerhalb Ausblendband.
- Hochlaufgeberausgang unterhalb Minimaldrehzahl.

p1141[0...n]	BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 5 (STW1.5).
 BI: p1141 = 0-Signal
 Hochlaufgeber einfrieren.
 BI: p1141 = 1-Signal
 Hochlaufgeber fortsetzen.



Abhängigkeit: Siehe auch: r0054, p1140, p1142


Vorsicht: Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.




Achtung: Der Hochlaufgeber ist unabhängig vom Zustand der Signalquelle in folgenden Fällen aktiv:

- AUS1/AUS3.
- Hochlaufgeberausgang innerhalb Ausblendband.
- Hochlaufgeberausgang unterhalb Minimaldrehzahl.

p1142[0...n]	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren / Sollw freigeben		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	<p>Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Sollwert freigeben/Sollwert sperren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 6 (STW1.6). BI: p1142 = 0-Signal Sollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen). BI: p1142 = 1-Signal Sollwert freigeben.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1140, p1141		
Vorsicht:	Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	<p>Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3 = 1) wird dieser Binektoreingang standardmäßig wie folgt verschaltet: BI: p1142 = 0-Signal</p>		
p1142[0...n]	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren / Sollw freigeben		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2090.6
			[1] 1
			[2] 2090.6
			[3] 2090.6
Beschreibung:	<p>Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Sollwert freigeben/Sollwert sperren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 6 (STW1.6). BI: p1142 = 0-Signal Sollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen). BI: p1142 = 1-Signal Sollwert freigeben.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1140, p1141		
Vorsicht:	Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	<p>Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3 = 1) wird dieser Binektoreingang standardmäßig wie folgt verschaltet: BI: p1142 = 0-Signal</p>		

p1142[0...n]			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Sollwert freigeben/Sollwert sperren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 6 (STW1.6). BI: p1142 = 0-Signal Sollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen). BI: p1142 = 1-Signal Sollwert freigeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1140, p1141		
Vorsicht:	Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3 = 1) wird dieser Binektoreingang standardmäßig wie folgt verschaltet: BI: p1142 = 0-Signal		

p1142[0...n]			
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2501
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl "Sollwert freigeben/Sollwert sperren". Dieser Befehl entspricht beim PROFIdrive-Profil dem Steuerwort 1 Bit 6 (STW1.6). BI: p1142 = 0-Signal Sollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen). BI: p1142 = 1-Signal Sollwert freigeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1140, p1141		
Vorsicht:	Bei aktivierter "Steuerungshoheit von PC" ist dieser Binektoreingang unwirksam.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3 = 1) wird dieser Binektoreingang standardmäßig wie folgt verschaltet: BI: p1142 = 0-Signal		

p1143[0...n] BI: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen / HLG Setzw übern			
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Übernahme des Setzwertes beim Hochlaufgeber.		
Abhängigkeit:	Die Signalquelle für den Setzwert des Hochlaufgebers wird über Parameter eingestellt. Siehe auch: p1144		
Hinweis:	0/1-Signal: Der Ausgang des Hochlaufgebers wird ohne Verzögerung auf den Setzwert des Hochlaufgebers gesetzt. 1-Signal: Der Setzwert des Hochlaufgebers wirkt. 1/0-Signal: Der Eingangswert des Hochlaufgebers wirkt. Der Ausgang des Hochlaufgebers wird über die Hochlaufzeit bzw. die Rücklaufzeit an den Eingangswert angepasst. 0-Signal: Der Eingangswert des Hochlaufgebers wirkt.		

p1143[0...n] BI: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen / HLG Setzw übern			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Übernahme des Setzwertes beim Hochlaufgeber.		
Abhängigkeit:	Die Signalquelle für den Setzwert des Hochlaufgebers wird über Parameter eingestellt. Siehe auch: p1144		
Hinweis:	0/1-Signal: Der Ausgang des Hochlaufgebers wird ohne Verzögerung auf den Setzwert des Hochlaufgebers gesetzt. 1-Signal: Der Setzwert des Hochlaufgebers wirkt. 1/0-Signal: Der Eingangswert des Hochlaufgebers wirkt. Der Ausgang des Hochlaufgebers wird über die Hochlaufzeit bzw. die Rücklaufzeit an den Eingangswert angepasst. 0-Signal: Der Eingangswert des Hochlaufgebers wirkt.		

p1144[0...n]	Cl: Hochlaufgeber Setzwert / HLG Setzw		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Setzwert beim Hochlaufgeber.		
Abhängigkeit:	Die Signalquelle für die Übernahme des Setzwertes wird über Parameter eingestellt. Siehe auch: p1143		
p1144[0...n]	Cl: Hochlaufgeber Setzwert / HLG Setzw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Setzwert beim Hochlaufgeber.		
Abhängigkeit:	Die Signalquelle für die Übernahme des Setzwertes wird über Parameter eingestellt. Siehe auch: p1143		
p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität / HLG Nachf Intens		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3080
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0	50.0	1.3
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufgeber-Nachführung. Der Ausgangswert des Hochlaufgebers wird entsprechend der maximal möglichen Beschleunigung des Antriebs nachgeführt. Bezugswert ist die Abweichung am Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglereingang, die notwendig ist, um einen Hochlauf an der Drehmoment-/Kraftgrenze des Motors sicherzustellen.		
Achtung:	Bei aktivierter Hochlaufgeber-Nachführung und einer zu klein eingestellten Rampenzeit kann es zum Schwingen in der Beschleunigung kommen. Abhilfe: - Hochlaufgeber-Nachführung ausschalten (p1145 = 0). - Rampenzeit für Hochlauf/Rücklauf vergrößern (p1120, p1121).		
Hinweis:	Im U/f-Betrieb ist die Hochlaufgeber-Nachführung nicht aktiv. Bei SERVO mit U/f-Betrieb gilt: Der gesamte Hochlaufgeber ist nicht aktiv, d. h. Hoch- und Rücklaufzeit = 0.		

p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität / HLG Nachf Intens		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3080
CU250S_V_PN			
	Min 0.0	Max 50.0	Werkseinstellung 0.0
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufgeber-Nachführung. Der Ausgangswert des Hochlaufgebers wird entsprechend der maximal möglichen Beschleunigung des Antriebs nachgeführt. Bezugswert ist die Abweichung am Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglereingang, die notwendig ist, um einen Hochlauf an der Drehmoment-/Kraftgrenze des Motors sicherzustellen.		
Achtung:	Bei aktivierter Hochlaufgeber-Nachführung und einer zu klein eingestellten Rampenzeit kann es zum Schwingen in der Beschleunigung kommen. Abhilfe: - Hochlaufgeber-Nachführung ausschalten (p1145 = 0). - Rampenzeit für Hochlauf/Rücklauf vergrößern (p1120, p1121).		
Hinweis:	Im U/f-Betrieb ist die Hochlaufgeber-Nachführung nicht aktiv.		
p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv / HLG Tol HL/RL akt		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min 0.000 [1/min]	Max 1000.000 [1/min]	Werkseinstellung 19.800 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Toleranzwertes für den Status des Hochlaufgebers (Hochlauf aktiv, Rücklauf aktiv). Ändert sich der Eingang des Hochlaufgebers im Vergleich zum Ausgang nicht mehr als der eingegebene Toleranzwert, so werden die Zustandsbits "Hochlauf aktiv" bzw. "Rücklauf aktiv" nicht beeinflusst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1199		
p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv / HLG Tol HL/RL akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [1/min]	Max 1000.000 [1/min]	Werkseinstellung 19.800 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Toleranzwertes für den Status des Hochlaufgebers (Hochlauf aktiv, Rücklauf aktiv). Ändert sich der Eingang des Hochlaufgebers im Vergleich zum Ausgang nicht mehr als der eingegebene Toleranzwert, so werden die Zustandsbits "Hochlauf aktiv" bzw. "Rücklauf aktiv" nicht beeinflusst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1199		

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung / HLG Beschleunigung		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2007	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 39_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/s²]	- [1/s²]	- [1/s²]

Beschreibung: Anzeige der Beschleunigung des Hochlaufgebers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1145

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung / HLG Beschleunigung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2007	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 39_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3060, 3070
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/s²]	- [1/s²]	- [1/s²]

Beschreibung: Anzeige der Beschleunigung des Hochlaufgebers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1145

r1150	CO: Hochlaufgeber Drehzahl Sollwert am Ausgang / HLG n_soll am Ausg		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Sollwertes am Ausgang des Hochlaufgebers.

r1150	CO: Hochlaufgeber Drehzahl Sollwert am Ausgang / HLG n_soll am Ausg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_V_PN			


Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Sollwertes am Ausgang des Hochlaufgebers.

p1151[0...n]						Hochlaufgeber Konfiguration / HLG Konfig						
CU250S_S (Erw Sollw)			Zugriffsstufe: 2			Berechnet: -			Datentyp: Unsigned16			
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)			Änderbar: U, T			Normierung: -			Dyn. Index: DDS, p0180			
CU250S_S_DP (Erw Sollw)			Einheitengruppe: -			Einheitenwahl: -			Funktionsplan: 3070			
CU250S_S_PN (Erw Sollw)												
			Min			Max			Werkseinstellung			
			-			-			0000 bin			
Beschreibung:			Einstellung der Konfiguration für den erweiterten Hochlaufgeber.									
Bitfeld:			Bit		Signalname		1-Signal		0-Signal		FP	
			00		Verrundung im Nulldurchgang ausschalten		Ja		Nein		3070	
Vorsicht:			Zu Bit 00 = 1: Bei Hochlaufzeit größer als Rücklaufzeit (p1120 > p1121) gibt es einen Beschleunigungssprung im Nulldurchgang. Dies kann sich schädlich auf die Mechanik auswirken.									
Hinweis:			Zu Bit 00 = 1: Bei Richtungswechsel findet keine Verrundung vor und nach dem Nulldurchgang statt.									

p1155[0...n]				Cl: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 / n_reg n_soll 1			
CU250S_S		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: U32 / FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN		Änderbar: T		Normierung: p2000		Dyn. Index: CDS, p0170	
CU250S_S_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1550, 3080, 5030, 6031	
CU250S_S_PN							
		Min		Max		Werkseinstellung	
		-		-		0	
Beschreibung:		Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert 1 des Drehzahlreglers.					
Abhängigkeit:		Die Wirksamkeit dieses Sollwertes ist abhängig von z. B. STW1.4 und STW1.6. Siehe auch: r0002, p0840, p0844, p0848, p0852, p0854, r0898, p1140, p1142, p1160, r1170, p1189, p1414, p1417, p1418					
Achtung:		Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.					

p1155[0...n]				Cl: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 / n_reg n_soll 1			
CU250S_V		Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: U32 / FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN		Änderbar: T		Normierung: p2000		Dyn. Index: CDS, p0170	
CU250S_V_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1550, 3080, 5030, 6031	
CU250S_V_PN							
		Min		Max		Werkseinstellung	
		-		-		0	
Beschreibung:		Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert 1 des Drehzahlreglers.					
Abhängigkeit:		Die Wirksamkeit dieses Sollwertes ist abhängig von z. B. STW1.4 und STW1.6. Die Signalquelle des Gesamtsollwertes wird automatisch mit dem Ausgang des Technologiereglers (r2294) verschaltet, wenn der Technologieregler angewählt (p2200 > 0) und im Modus p2251 = 1 betrieben wird. Siehe auch: r0002, p0840, p0844, p0848, p0852, p0854, r0898, p1140, p1142, p1160, r1170, p1189					
Vorsicht:		Wenn der Technologieregler aktiviert ist, darf die Verschaltung des Parameters nicht aufgelöst werden.					



Achtung:		Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.					
-----------------	--	--	--	--	--	--	--

p1160[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2 / n_reg n_soll 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert 2 des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1155, r1170		
Hinweis:	<p>Bei AUS1/AUS3 wirkt die Hochlaufgeberrampe.</p> <p>Der Hochlaufgeber wird gesetzt (SERVO: auf den Istwert, VECTOR: auf den Sollwert (r1170)) und setzt den Antrieb gemäß der Rücklaufzeit still (p1121 bzw. p1135). Während des Stillsetzens über den Hochlaufgeber wirkt STW1.4 (Hochlaufgeber freigeben).</p> <p>Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3 = 1) wird dieser Konnektoreingang standardmäßig wie folgt verschaltet:</p> <p>CI: p1160 = r2562</p>		

p1160[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2 / n_reg n_soll 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert 2 des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1155, r1170		
Hinweis:	<p>Bei AUS1/AUS3 wirkt die Hochlaufgeberrampe.</p> <p>Der Hochlaufgeber wird gesetzt (auf den Sollwert (r1170)) und setzt den Antrieb gemäß der Rücklaufzeit still (p1121 bzw. p1135). Während des Stillsetzens über den Hochlaufgeber wirkt STW1.4 (Hochlaufgeber freigeben).</p>		

p1160[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2 / n_reg n_soll 2		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2562[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert 2 des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1155, r1170		
Hinweis:	<p>Bei AUS1/AUS3 wirkt die Hochlaufgeberrampe.</p> <p>Der Hochlaufgeber wird gesetzt (auf den Sollwert (r1170)) und setzt den Antrieb gemäß der Rücklaufzeit still (p1121 bzw. p1135). Während des Stillsetzens über den Hochlaufgeber wirkt STW1.4 (Hochlaufgeber freigeben).</p> <p>Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3 = 1) wird dieser Konnektoreingang standardmäßig wie folgt verschaltet:</p> <p>CI: p1160 = r2562</p>		

r1169	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 und 2 / n_reg n_soll 1/2				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32		
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3080		
CU250S_S_PN					
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]		
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlsollwertes nach Addition von Drehzahlsollwert 1 (p1155) und Drehzahlsollwert 2 (p1160).				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1155, p1160				
Hinweis:	Der Wert wird nur bei r0899.2 = 1 (Betrieb freigegeben) korrekt angezeigt.				

r1169	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 und 2 / n_reg n_soll 1/2				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32		
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 3080		
CU250S_V_PN					
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]		
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlsollwertes nach Addition von Drehzahlsollwert 1 (p1155) und Drehzahlsollwert 2 (p1160).				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1155, p1160				
Hinweis:	Der Wert wird nur bei r0899.2 = 1 (Betrieb freigegeben) korrekt angezeigt.				

r1170	CO: Drehzahlregler Sollwert Summe / n_reg Sollw Summe				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32		
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 1590, 1690, 1700, 1750, 3080, 5020, 6030		
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]		
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlsollwertes nach Auswahl des Hochlaufgebers und Addition von Drehzahlsollwert 1 (p1155) und Drehzahlsollwert 2 (p1160).				
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1150, p1155, p1160				

p1189[0...n]	Drehzahlsollwert Konfiguration / n_reg Konfig				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3080		
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0011 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für den Drehzahlsollwert.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Interpolation Hochlaufgeber/Drehzahlregler aktiv	Ja	Nein	3080
	01	Interpolation Steuerung/Drehzahlregler aktiv	Ja	Nein	3080
Hinweis:	Zu Bit 01: Der Interpolator ist nur in folgenden Fällen wirksam: - Taktsynchroner PROFIBUS-Betrieb mit vom Master empfangenen Lebenszeichen (STW2.12 ... STW2.15).				

p1190	CI: DSC Lageabweichung XERR / DSC XERR		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3090
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Lageabweichung XERR bei DSC (Ausgang des Lagereglers der übergeordneten Steuerung).		
Abhängigkeit:	Für DSC muss taktsynchroner Betrieb aktiviert sein. Der Lagereglerverstärkungsfaktor (KPC), die Lageabweichung (XERR) und der Drehzahlsollwert (N_SOLL_B) müssen im Sollwerttelegramm enthalten sein. Im Istwerttelegramm muss mindestens die Geberschnittstelle (Gx_XIST1) enthalten sein. Der für den internen Lageregler verwendete Lageistwert ist über p1192 wählbar. Siehe auch: p1191, p1192		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Dieser Parameter kann nur auf eine Signalquelle mit Datentyp Integer32 verschaltet werden. DSC: Dynamic Servo Control		
p1191	CI: DSC Lagereglerverstärkung KPC / DSC KPC		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3090
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Lagereglerverstärkung KPC bei DSC.		
Abhängigkeit:	Für DSC muss taktsynchroner Betrieb aktiviert sein. Siehe auch: p1190		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	DSC: Dynamic Servo Control		
p1192[0...n]	DSC Geberauswahl / DSC Geberauswahl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3090
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	3	1
Beschreibung:	Einstellung der Nummer des für DSC verwendeten Gebers.		
Wert:	1: Geber 1 (Motorgeber) 2: Geber 2 3: Geber 3		
Hinweis:	DSC: Dynamic Servo Control Wert 1 entspricht Geber 1 (Motorgeber), der Geberdatensatz ist über p0187 zugeordnet. Wert 2 entspricht Geber 2, der Geberdatensatz ist über p0188 zugeordnet. Wert 3 entspricht Geber 3, der Geberdatensatz ist über p0189 zugeordnet.		

p1193[0...n]	DSC Geberanpassung Faktor / DSC Geberanp Fakt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3090
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 1000000.000	Werkseinstellung 1.000
Beschreibung:	Einstellung des Faktors zur Geberanpassung bei Verwendung von Geber 2 oder 3 für DSC. Der Faktor stellt das Verhältnis der Strichzahldifferenz zwischen Motorgeber und ausgewähltem Geber bei gleichem zurückgelegten Weg dar. Der Faktor berücksichtigt z. B. Getriebeübersetzungen, Strichzahlunterschiede.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1192		
Hinweis:	DSC: Dynamic Servo Control Beispiel: Geber 1: Motorgeber mit 2048 Striche/Umdrehung, Kugelrollspindel mit Steigung 10 mm/Umdrehung Geber 2: Linearmaßstab mit Gitterteilung 20 µm als direktes Messsystem p1193 = Anzahl der Striche Geber 1 pro Motorumdrehung / Anzahl der Striche Geber 2 pro Motorumdrehung p1193 = 2048 / (10 mm / 20 µm) = 4.096		
r1196	CO: DSC Lagesollwert / DSC x_soll		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang des Lagesollwertes von DSC in Feinstrichen.		
Hinweis:	DSC: Dynamic Servo Control		
r1197	Drehzahlfixsollwert Nummer aktuell / n_soll_fest Nr akt		
CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Nummer des angewählten Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023		
Hinweis:	Ist kein Drehzahlfixsollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).		
r1197	Drehzahlfixsollwert Nummer aktuell / n_soll_fest Nr akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3010
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Nummer des angewählten Drehzahl-/Geschwindigkeitsfixsollwertes.		

Abhängigkeit: Siehe auch: p1020, p1021, p1022, p1023

Hinweis: Ist kein Drehzahlfixstollwert ausgewählt (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), so ist r1024 = 0 (Sollwert = 0).

r1198.0...15 CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal / STW Sollwertkanal

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2505
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Steuerwortes für den Sollwertkanal.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Festsollwert Bit 0	Ja	Nein	3010
	01	Festsollwert Bit 1	Ja	Nein	3010
	02	Festsollwert Bit 2	Ja	Nein	3010
	03	Festsollwert Bit 3	Ja	Nein	3010
	05	Richtung negativ sperren	Ja	Nein	3040
	06	Richtung positiv sperren	Ja	Nein	3040
	11	Sollwert Invertierung	Ja	Nein	3040
	13	Motorpotenziometer höher	Ja	Nein	3020
	14	Motorpotenziometer tiefer	Ja	Nein	3020
	15	Hochlaufgeber überbrücken	Ja	Nein	3060, 3070

r1198.0...15 CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal / STW Sollwertkanal

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2505
CU250S_V_PN			

	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Steuerwortes für den Sollwertkanal.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Festsollwert Bit 0	Ja	Nein	3010
	01	Festsollwert Bit 1	Ja	Nein	3010
	02	Festsollwert Bit 2	Ja	Nein	3010
	03	Festsollwert Bit 3	Ja	Nein	3010
	05	Richtung negativ sperren	Ja	Nein	3040
	06	Richtung positiv sperren	Ja	Nein	3040
	11	Sollwert Invertierung	Ja	Nein	3040
	13	Motorpotenziometer höher	Ja	Nein	3020
	14	Motorpotenziometer tiefer	Ja	Nein	3020
	15	Hochlaufgeber überbrücken	Ja	Nein	3060, 3070

r1199.0...8 CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort / HLG ZSW

CU250S_S (Erw Sollw)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Erw Sollw)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Erw Sollw)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080, 8010
CU250S_S_PN (Erw Sollw)			

	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Zustandswortes für den Hochlaufgeber (HLG).				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Hochlauf aktiv	Ja	Nein	-
	01	Rücklauf aktiv	Ja	Nein	-
	02	Hochlaufgeber aktiv	Ja	Nein	-
	03	Hochlaufgeber gesetzt	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber angehalten	Ja	Nein	-
	05	Hochlaufgeber-Nachführung aktiv	Ja	Nein	-
	06	Maximalbegrenzung aktiv	Ja	Nein	-
	07	Hochlaufgeber Beschleunigung positiv	Ja	Nein	-
	08	Hochlaufgeber Beschleunigung negativ	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 02: Das Bit ist eine ODER-Verknüpfung zwischen Bit 00 und Bit 01.				

r1199.0...8 CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort / HLG ZSW

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 3080, 8010
CU250S_V_PN			

	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Zustandswortes für den Hochlaufgeber (HLG).				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Hochlauf aktiv	Ja	Nein	-
	01	Rücklauf aktiv	Ja	Nein	-
	02	Hochlaufgeber aktiv	Ja	Nein	-
	03	Hochlaufgeber gesetzt	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber angehalten	Ja	Nein	-
	05	Hochlaufgeber-Nachführung aktiv	Ja	Nein	-
	06	Maximalbegrenzung aktiv	Ja	Nein	-
	07	Hochlaufgeber Beschleunigung positiv	Ja	Nein	-
	08	Hochlaufgeber Beschleunigung negativ	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 02: Das Bit ist eine ODER-Verknüpfung zwischen Bit 00 und Bit 01.				


p1200[0...n]	Fangen Betriebsart / Fangen Betr_art		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Einstellung der Betriebsart beim Fangen.</p> <p>Das Fangen erlaubt das Einschalten des Umrichters auf einen laufenden Motor. Dabei wird die Ausgangsfrequenz des Umrichters solange verändert, bis die aktuelle Motordrehzahl/-geschwindigkeit gefunden ist. Danach läuft der Motor mit der Einstellung des Hochlaufgebers bis zum Sollwert hoch.</p>		
Wert:	<p>0: Fangen inaktiv</p> <p>1: Fangen immer aktiv (Start in Sollwertrichtung)</p> <p>4: Fangen immer aktiv (Start nur in Sollwertrichtung)</p>		
Abhängigkeit:	<p>Es wird zwischen Fangen bei U/f-Steuerung und bei Vektorregelung unterschieden (p1300).</p> <p>Fangen bei U/f-Steuerung: p1202, p1203, r1204</p> <p>Fangen bei Vektorregelung: p1202, p1203, r1205</p> <p>Das Fangen ist bei Synchronmotoren nicht aktivierbar.</p> <p>Siehe auch: p1201</p> <p>Siehe auch: F07330, F07331</p>		
Achtung:	<p>Die Funktion "Fangen" muss in Fällen verwendet werden, bei denen der Motor möglicherweise noch läuft (z. B. nach einer kurzen Netzunterbrechung) oder durch die Last angetrieben wird. Andernfalls kann es zu Abschaltungen wegen Überstrom kommen.</p>		
Hinweis:	<p>Bei p1200 = 1, 4 gilt: Das Fangen ist nach Fehler, AUS1, AUS2, AUS3 aktiv.</p> <p>Bei p1200 = 1 gilt: Die Suche erfolgt in beiden Richtungen.</p> <p>Bei p1200 = 4 gilt: Die Suche erfolgt nur in Sollwertrichtung.</p> <p>Bei U/f-Steuerung (p1300 < 20) gilt:</p> <p>Die Drehzahl kann nur bei Werten oberhalb von ca. 5 % der Motorenndrehzahl erfasst werden. Bei kleineren Drehzahlen wird von einem Motor im Stillstand ausgegangen.</p> <p>Wird p1200 während der Inbetriebnahme verändert (p0010 > 0), so kann es vorkommen, dass der alte Wert nicht mehr einstellbar ist. Das liegt daran, dass sich die dynamischen Grenzen von p1200 durch Parameter geändert haben, die in der Inbetriebnahme eingestellt wurden (z. B. p0300).</p>		
p1201[0...n]	BI: Fangen Freigabe Signalquelle / Fangen Freig S_q		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Freigeben der Funktion "Fangen".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1200		
Hinweis:	Die Rücknahme des Freigabesignals wirkt wie p1200 = 0.		
p1202[0...n]	Fangen Suchstrom / Fangen I_Such		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 10 [%]	Max 400 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	<p>Einstellung des Suchstroms bei der Funktion "Fangen".</p> <p>Der Wert ist bezogen auf den Motormagnetisierungsstrom.</p>		

Abhängigkeit: Siehe auch: r0331

Vorsicht: Ein ungünstiger Parameterwert kann zu einem unkontrollierten Verhalten des Motors führen.



Hinweis: In der Betriebsart U/f-Steuerung dient der Parameter als Schwellwert für den Stromaufbau zu Beginn des Fangens. Nach Erreichen des Schwellwertes stellt sich der aktuelle Suchstrom frequenzabhängig aufgrund von Spannungsvorgaben ein.
Auch eine Verringerung des Suchstroms kann das Verhalten des Fangens verbessern (z. B. wenn die Systemträgheit nicht sehr hoch ist).

p1203[0...n]		Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor / Fangen v_Such Fakt	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	10 [%]	4000 [%]	100 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Faktors für die Suchgeschwindigkeit beim Fangen. Der Wert beeinflusst die Geschwindigkeit, mit der die Ausgangsfrequenz während des Fangens geändert wird. Ein höherer Wert führt zu einer längeren Suchzeit.		
Vorsicht:	Ein ungünstiger Parameterwert kann zu einem unkontrollierten Verhalten des Motors führen. Bei Vektorregelung kann bei zu kleinem oder zu großem Wert das Fangen instabil werden.		
			
Hinweis:	Die Werkseinstellung des Parameters ist so gewählt, dass drehende Standard Normasynchronmotoren möglichst schnell gefangen werden. Wird mit dieser Voreinstellung der Motor nicht gefunden (z. B. bei Motoren, die durch aktive Lasten beschleunigt werden oder bei U/f-Steuerung und kleinen Drehzahlen), so empfiehlt es sich die Suchgeschwindigkeit zu verringern (p1203 vergrößern).		

r1204.0...13		CO/BO: Fangen U/f-Steuerung Status / Fangen Uf Stat			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:		Anzeige des Status zur Überprüfung und Überwachung von Zuständen beim Fangen mit U/f-Steuerung.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Strom eingepreßt	Ja	Nein	-
	01	Kein Stromfluss	Ja	Nein	-
	02	Spannungsvorgabe	Ja	Nein	-
	03	Spannung verringert	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber starten	Ja	Nein	-
	05	Ausführung abwarten	Ja	Nein	-
	06	Slopefilter aktiv	Ja	Nein	-
	07	Steigung positiv	Ja	Nein	-
	08	Strom < Schwelle	Ja	Nein	-
	09	Stromminimum	Ja	Nein	-
	10	Suche in positiver Richtung	Ja	Nein	-
	11	Stop nach positiver Richtung	Ja	Nein	-
	12	Stop nach negativer Richtung	Ja	Nein	-
	13	Kein Ergebnis	Ja	Nein	-

r1205.0...15	CO/BO: Fangen Vektorregelung Status / Fangen Vektor Stat				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Status zur Überprüfung und Überwachung von Zuständen beim Fangen mit Vektorregelung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Drehzahladaptionkreis Winkel festhalten	Ja	Nein	-
	01	Drehzahladaptionkreis Verstärkung auf 0 setzen	Ja	Nein	-
	02	Isd-Kanal freischalten	Ja	Nein	-
	03	Drehzahlregelung ausgeschaltet	Ja	Nein	-
	04	Querzweig eingeschaltet	Ja	Nein	-
	05	Spezielle Transformation aktiv	Ja	Nein	-
	06	Drehzahladaptionkreis I-Anteil auf 0 setzen	Ja	Nein	-
	07	Stromregelung ein	Ja	Nein	-
	08	Isd_soll = 0 A	Ja	Nein	-
	09	Frequenz gehalten	Ja	Nein	-
	10	Suche in positiver Richtung	Ja	Nein	-
	11	Suche gestartet	Ja	Nein	-
	12	Strom eingeprägt	Ja	Nein	-
	13	Suche abgebrochen	Ja	Nein	-
	14	Drehzahladaptionkreis Abweichung = 0	Ja	Nein	-
	15	Drehzahlregelung aktiviert	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 00 ... 09: Dienen zur Steuerung interner Abläufe während des Fangens. Abhängig vom Motortyp (p0300) unterscheidet sich die Anzahl der aktiven Bits. Zu Bit 10 ... 15: Dienen zur Beobachtung des Fangablaufs.				

p1206[0...9]	Störungen ohne automatische Wiedereinschaltung / Stör ohne auto WEA				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min	Max	Werkseinstellung		
	0	65535	0		
Beschreibung:	Einstellung der Störungen, bei denen die automatische Wiedereinschaltung nicht wirken soll.				
Abhängigkeit:	Die Einstellung ist nur für p1210 = 6, 16 wirksam. Siehe auch: p1210				

p1208[0...1]	BI: WEA Modifikation Einspeisung / WEA Modifikation				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: U32 / Binary	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0		
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Modifizierung der Wiedereinschaltautomatik (WEA). Verschaltungen zwischen Wiedereinschaltautomatik und Einspeisung: Durch folgende Verschaltung kann die Wiedereinschaltautomatik im Modus p1210 = 6 auf Störungen der Einspeisung reagieren: BI: p1208[0] = r2139.3				

Durch folgende Verschaltung kann die Wiedereinschaltautomatik im Modus p1210 = 4 auf Netzausfall der Einspeisung reagieren:

BI: p1208[1] = r0863.2

Index: [0] = Einspeisung Störung

[1] = Einspeisung Netzausfall

Abhängigkeit: Siehe auch: r0863, r2139

p1210

Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	16	0

Beschreibung: Einstellung des Modus der Wiedereinschaltautomatik (WEA).

Wert:

- 0: Wiedereinschaltautomatik sperren
- 1: Quittieren aller Störungen ohne Wiedereinschalten
- 4: Wiedereinschalten nach Netzausfall ohne weitere Anlaufversuche
- 6: Wiedereinschalten nach Störung mit weiteren Anlaufversuchen
- 14: Wiedereinschalten nach Netzausfall nach manueller Quittierung
- 16: Wiedereinschalten nach Störung nach manueller Quittierung

Abhängigkeit: Der automatische Wiederanlauf erfordert einen aktiven EIN-Befehl (z. B. über Digitaleingang). Sollte bei p1210 > 1 kein aktiver EIN-Befehl anliegen, so wird der automatische Wiederanlauf abgebrochen.

Bei Betrieb eines Operator Panels im LOCAL Mode wird nicht automatisch eingeschaltet.

Bei p1210 = 14, 16 wird eine manuelle Quittierung für die automatische Wiedereinschaltung vorausgesetzt.

Siehe auch: p0840, p0857

Siehe auch: F30003

Gefahr:



Bei aktivierter Wiedereinschaltautomatik (p1210 > 1) wird der Antrieb bei anstehendem EIN-Befehl (siehe p0840) eingeschaltet und beschleunigt, sobald eventuell anstehende Fehlermeldungen quittierbar sind. Dies geschieht auch nach Netzwiederkehr oder Hochlauf der Control Unit, wenn die Zwischenkreisspannung oder die Rückmeldung der Netzeinspeisung (siehe p0864) wieder vorliegt. Dieser automatische Einschaltvorgang ist nur durch Wegnehmen des EIN-Befehls zu unterbrechen.

Vorsicht: Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen. Bei anstehenden Fehlern kann der Parameter deshalb nicht geändert werden.

Bei p1210 > 1 wird der Motor automatisch gestartet.

Hinweis:

Zu p1210 = 1:

Es werden anstehende Störungen automatisch quittiert. Treten nach der erfolgreichen Störquittierung erneut Störungen auf, dann werden auch diese wieder automatisch quittiert. p1211 hat keinen Einfluss auf die Zahl der Quittierungsversuche.

Zu p1210 = 4:

Es wird ein automatischer Wiederanlauf nur dann durchgeführt, wenn die Störung F30003 am Motor Module aufgetreten ist oder ein 1-Signal am Binektoreingang p1208[1] ansteht. Stehen noch weitere Störungen an, so werden diese Störungen ebenfalls mit quittiert und bei Erfolg der Anlaufversuch fortgesetzt. Ein Ausfall der 24-V-Stromversorgung der Control Unit wird als Netzausfall interpretiert.

Zu p1210 = 6:

Es wird ein automatischer Wiederanlauf durchgeführt, wenn eine beliebige Störung aufgetreten ist oder ein 1-Signal am Binektoreingang p1208[0] ansteht.

Zu p1210 = 14:

Wie bei p1210 = 4. Anstehende Störungen müssen allerdings manuell quittiert werden.

Zu p1210 = 16:

Wie bei p1210 = 6. Anstehende Störungen müssen allerdings manuell quittiert werden.

p1210		Wiedereinschaltautomatik Modus / WEA Modus	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 26	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Einstellung des Modus der Wiedereinschaltautomatik (WEA).</p> <p>Die Parameter müssen im nichtflüchtigen Speicher p0971 = 1 gespeichert werden, damit die Einstellung wirksam wird.</p>		
Wert:	<p>0: Wiedereinschaltautomatik sperren</p> <p>1: Quittieren aller Störungen ohne Wiedereinschalten</p> <p>4: Wiedereinschalten nach Netzausfall ohne weitere Anlaufversuche</p> <p>6: Wiedereinschalten nach Störung mit weiteren Anlaufversuchen</p> <p>14: Wiedereinschalten nach Netzausfall nach manueller Quittierung</p> <p>16: Wiedereinschalten nach Störung nach manueller Quittierung</p> <p>26: Quittieren aller Störungen und Wiedereinschalten bei EIN-Befehl</p>		
Abhängigkeit:	<p>Der automatische Wiederanlauf erfordert einen aktiven EIN-Befehl (z. B. über Digitaleingang). Sollte bei p1210 > 1 kein aktiver EIN-Befehl anliegen, so wird der automatische Wiederanlauf abgebrochen.</p> <p>Bei Betrieb eines Operator Panels im LOCAL Mode wird nicht automatisch eingeschaltet.</p> <p>Bei p1210 = 14, 16 wird eine manuelle Quittierung für die automatische Wiedereinschaltung vorausgesetzt.</p> <p>Siehe auch: p0840, p0857</p> <p>Siehe auch: F30003</p>		
Gefahr:	<p>Bei aktivierter Wiedereinschaltautomatik (p1210 > 1) wird der Antrieb bei anstehendem EIN-Befehl (siehe p0840) eingeschaltet und beschleunigt, sobald eventuell anstehende Fehlermeldungen quittierbar sind. Dies geschieht auch nach Netzwiederkehr oder Hochlauf der Control Unit, wenn die Zwischenkreisspannung wieder vorliegt. Dieser automatische Einschaltvorgang ist nur durch Wegnehmen des EIN-Befehls zu unterbrechen.</p>		
			
Vorsicht:	<p>Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen. Bei anstehenden Fehlern kann der Parameter deshalb nicht geändert werden.</p> <p>Bei p1210 > 1 wird der Motor automatisch gestartet.</p>		
Hinweis:	<p>Zu p1210 = 1:</p> <p>Es werden anstehende Störungen automatisch quittiert. Treten nach der erfolgreichen Störquittierung erneut Störungen auf, dann werden auch diese wieder automatisch quittiert. p1211 hat keinen Einfluss auf die Zahl der Quittierungsversuche.</p> <p>Zu p1210 = 4:</p> <p>Es wird ein automatischer Wiederanlauf nur dann durchgeführt, wenn die Störung F30003 am Leistungsteil aufgetreten ist. Stehen noch weitere Störungen an, so werden diese Störungen ebenfalls mit quittiert und bei Erfolg der Anlaufversuch fortgesetzt. Ein Ausfall der 24-V-Stromversorgung der Control Unit wird als Netzausfall interpretiert.</p> <p>Zu p1210 = 6:</p> <p>Es wird ein automatischer Wiederanlauf durchgeführt, wenn eine beliebige Störung aufgetreten ist.</p> <p>Zu p1210 = 14:</p> <p>Wie bei p1210 = 4. Anstehende Störungen müssen allerdings manuell quittiert werden.</p> <p>Zu p1210 = 16:</p> <p>Wie bei p1210 = 6. Anstehende Störungen müssen allerdings manuell quittiert werden.</p> <p>Zu p1210 = 26:</p> <p>Wie bei p1210 = 6. Der Einschaltbefehl kann bei diesem Modus verzögert vorgegeben werden. Mit AUS2 oder AUS3 wird die Wiedereinschaltung abgebrochen.</p>		

p1211 Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche / WEA Anlaufversuche			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 3
Beschreibung:	Einstellung der Anlaufversuche der Wiedereinschaltautomatik für p1210 = 4, 6.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1210, r1214 Siehe auch: F07320		
Vorsicht:	Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen.		
Achtung:	Nach Auftreten der Störung F07320 muss der Einschaltbefehl zurückgenommen und alle Störungen quittiert werden, damit die Wiedereinschaltautomatik wieder aktiviert wird. Nach vollständigem Netzausfall (Blackout) beginnt der Anlaufzähler bei Netzwiederkehr mit dem Zählerstand, der vor dem Netzausfall vorlag und dekrementiert diesen im Anlaufversuch sofort um den Wert 1. Wird kurz vor dem Netzausfall noch ein Quittiersuch durch die Wiedereinschaltautomatik begonnen, z. B. wenn die CU beim Netzausfall länger aktiv bleibt als p1212/2, so wird dabei der Anlaufzähler bereits einmal dekrementiert. In diesem Fall wird der Anlaufzähler demnach insgesamt um den Wert 2 verringert.		
Hinweis:	Ein Anlaufversuch beginnt sofort mit Auftreten einer Störung. Der Wiederanlauf gilt als beendet, wenn die Maschine aufmagnetisiert (r0056.4 = 1) und eine zusätzliche Wartezeit von 1 s verstrichen ist. Solange noch eine Störung ansteht, wird in zeitlichen Intervallen von p1212/2 ein Quittierbefehl erzeugt. Bei erfolgreicher Quittierung wird der Anlaufzähler dekrementiert. Tritt danach bis zum Ende des Wiederanlaufs erneut eine Störung auf, so beginnt der Quittiervorgang von vorn. Ist nach Auftreten mehrerer Störungen die Anzahl der parametrisierten Anlaufversuche abgelaufen, so wird die Störung F07320 erzeugt. Nach einem erfolgreichen Anlaufversuch, d. h. es ist bis zum Ende der Aufmagnetisierungsphase kein Fehler mehr aufgetreten, wird der Anlaufzähler nach 1 s wieder auf den Parameterwert zurückgesetzt. Es steht wieder die parametrisierte Anzahl der Anlaufversuche für erneut auftretende Störung zur Verfügung. Es wird immer mindestens ein Anlaufversuch durchgeführt. Nach Netzausfall wird sofort quittiert und bei Netzwiederkehr eingeschaltet. Tritt zwischen erfolgreicher Quittierung der Netzstörung und der Netzwiederkehr eine andere Störung auf, so führt deren Quittierung ebenfalls zur Dekrementierung des Anlaufzählers.		

p1211 Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche / WEA Anlaufversuche			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 3
Beschreibung:	Einstellung der Anlaufversuche der Wiedereinschaltautomatik für p1210 = 4, 6, 14, 16, 26.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1210, r1214 Siehe auch: F07320		
Vorsicht:	Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen.		
Achtung:	Nach Auftreten der Störung F07320 muss der Einschaltbefehl zurückgenommen und alle Störungen quittiert werden, damit die Wiedereinschaltautomatik wieder aktiviert wird. Nach vollständigem Netzausfall (Blackout) beginnt der Anlaufzähler bei Netzwiederkehr mit dem Zählerstand, der vor dem Netzausfall vorlag und dekrementiert diesen im Anlaufversuch sofort um den Wert 1. Wird kurz vor dem Netzausfall noch ein Quittiersuch durch die Wiedereinschaltautomatik begonnen, z. B. wenn die CU beim Netzausfall länger aktiv bleibt als p1212/2, so wird dabei der Anlaufzähler bereits einmal dekrementiert. In diesem Fall wird der Anlaufzähler demnach insgesamt um den Wert 2 verringert.		
Hinweis:	Ein Anlaufversuch beginnt sofort mit Auftreten einer Störung. Der Wiederanlauf gilt als beendet, wenn die Maschine aufmagnetisiert (r0056.4 = 1) und eine zusätzliche Wartezeit von 1 s verstrichen ist.		

Solange noch eine Störung ansteht, wird in zeitlichen Intervallen von p1212/2 ein Quittierbefehl erzeugt. Bei erfolgreicher Quittierung wird der Anlaufzähler dekrementiert. Tritt danach bis zum Ende des Wiederauflaufs erneut eine Störung auf, so beginnt der Quittiervorgang von vorn.

Ist nach Auftreten mehrerer Störungen die Anzahl der parametrisierten Anlaufversuche abgelaufen, so wird die Störung F07320 erzeugt. Nach einem erfolgreichen Anlaufversuch, d. h. es ist bis zum Ende der Aufmagnetisierungsphase kein Fehler mehr aufgetreten, wird der Anlaufzähler nach 1 s wieder auf den Parameterwert zurückgesetzt. Es steht wieder die parametrisierte Anzahl der Anlaufversuche für erneut auftretende Störung zur Verfügung.

Es wird immer mindestens ein Anlaufversuch durchgeführt.

Nach Netzausfall wird sofort quittiert und bei Netzwiederkehr eingeschaltet. Tritt zwischen erfolgreicher Quittierung der Netzstörung und der Netzwiederkehr eine andere Störung auf, so führt deren Quittierung ebenfalls zur Dekrementierung des Anlaufzählers.

Bei p1210 = 26 wird der Anlaufzähler dann dekrementiert, wenn nach erfolgreicher Fehlerquittierung der Einschaltbefehl vorliegt.

p1212		Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch / WEA t_Warte Anlauf	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.1 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Wartezeit bis zum Wiedereinschalten.		
Abhängigkeit:	Die Einstellung dieses Parameters ist wirksam bei p1210 = 4, 6. Bei p1210 = 1 gilt: Nur automatische Quittierung der Störungen in der Hälfte der Wartezeit, kein Wiedereinschalten. Siehe auch: p1210, r1214		
Achtung:	Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen.		
Hinweis:	Die automatische Quittierung der Störungen erfolgt jeweils nach Ablauf der halben und vollen Wartezeit. Wird die Ursache einer Störung nicht in der ersten Hälfte der Wartezeit beseitigt, so ist die Quittierung in der Wartezeit nicht mehr möglich.		

p1212		Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch / WEA t_Warte Anlauf	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.1 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Wartezeit bis zum Wiedereinschalten.		
Abhängigkeit:	Die Einstellung dieses Parameters ist wirksam bei p1210 = 4, 6, 26. Bei p1210 = 1 gilt: Nur automatische Quittierung der Störungen in der Hälfte der Wartezeit, kein Wiedereinschalten. Siehe auch: p1210, r1214		
Achtung:	Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen.		
Hinweis:	Die automatische Quittierung der Störungen erfolgt jeweils nach Ablauf der halben und vollen Wartezeit. Wird die Ursache einer Störung nicht in der ersten Hälfte der Wartezeit beseitigt, so ist die Quittierung in der Wartezeit nicht mehr möglich.		

p1213[0...1] Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit / WEA t_Überw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [s]	Max 10000.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit der Wiedereinschaltautomatik (WEA).		
Index:	[0] = Wiederanlauf [1] = Anlaufzähler zurücksetzen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1210, r1214		
Vorsicht:	Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen.		
Achtung:	Nach Auftreten der Störung F07320 muss der Einschaltbefehl zurückgenommen und alle Störungen quittiert werden, damit die Wiedereinschaltautomatik wieder aktiviert wird.		
Hinweis:	<p>Zu Index 0:</p> <p>Die Überwachungszeit beginnt bei Erkennen der Störungen. Sind die automatischen Quittierungen nicht erfolgreich, läuft die Überwachungszeit weiter. Ist nach Ablauf der Überwachungszeit der Antrieb nicht wieder erfolgreich angelaufen (Fangen und Aufmagnetisierung der Maschine muss abgeschlossen sein: r0056.4 = 1), so wird die Störung F07320 gemeldet.</p> <p>Mit p1213 = 0 ist die Überwachung deaktiviert. Wird p1213 kleiner eingestellt als die Summe aus p1212, der Aufmagnetisierungszeit p0346 und der zusätzlichen Wartezeit durch das Fangen, so wird die Störung F07320 bei jedem Wiedereinschaltvorgang generiert. Wird bei p1210 = 1 die Zeit in p1213 kleiner eingestellt als p1212, so wird die Störung F07320 ebenfalls bei jedem Wiedereinschaltvorgang generiert.</p> <p>Die Überwachungszeit muss verlängert werden, wenn die auftretenden Störungen nicht sofort erfolgreich quittiert werden können (z. B. bei dauerhaft anstehenden Störungen).</p> <p>Bei p1210 = 14, 16 muss die manuelle Quittierung der anstehenden Fehler innerhalb der Zeit in p1213[0] erfolgen. Sonst wird nach der eingestellten Zeit die Störung F07320 generiert.</p> <p>Zu Index 1:</p> <p>Der Anlaufzähler (siehe r1214) wird erst dann wieder auf den Startwert p1211 gesetzt, wenn nach erfolgreichem Wiedereinschalten die Zeit in p1213[1] abgelaufen ist. Die Wartezeit wirkt sich nicht bei Fehlerquittierung ohne automatische Wiedereinschaltung (p1210 = 1) aus. Nach Ausfall der Stromversorgung (Blackout) beginnt die Wartezeit erst nach Netzwiederkehr und Hochlauf der Control Unit. Der Anlaufzähler wird auf p1211 gesetzt, wenn F07320 auftrat, der Einschaltbefehl zurückgenommen wird und der Fehler quittiert wird.</p> <p>Wird der Startwert p1211 oder der Modus p1210 geändert, wird der Anlaufzähler sofort aktualisiert.</p>		
p1213[0...1] Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit / WEA t_Überw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [s]	Max 10000.0 [s]	Werkseinstellung [0] 60.0 [s] [1] 0.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit der Wiedereinschaltautomatik (WEA).		
Index:	[0] = Wiederanlauf [1] = Anlaufzähler zurücksetzen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1210, r1214		
Vorsicht:	Eine Änderung wird ausschließlich im Zustand "Initialisierung" (r1214.0) und "Warten auf Alarm" (r1214.1) übernommen.		
Achtung:	Nach Auftreten der Störung F07320 muss der Einschaltbefehl zurückgenommen und alle Störungen quittiert werden, damit die Wiedereinschaltautomatik wieder aktiviert wird.		

Hinweis:

Zu Index 0:

Die Überwachungszeit beginnt bei Erkennen der Störungen. Sind die automatischen Quittierungen nicht erfolgreich, läuft die Überwachungszeit weiter. Ist nach Ablauf der Überwachungszeit der Antrieb nicht wieder erfolgreich angelaufen (Fangen und Aufmagnetisierung der Maschine muss abgeschlossen sein: r0056.4 = 1), so wird die Störung F07320 gemeldet.

Mit p1213 = 0 ist die Überwachung deaktiviert. Wird p1213 kleiner eingestellt als die Summe aus p1212, der Aufmagnetisierungszeit p0346 und der zusätzlichen Wartezeit durch das Fangen, so wird die Störung F07320 bei jedem Wiedereinschaltvorgang generiert. Wird bei p1210 = 1 die Zeit in p1213 kleiner eingestellt als p1212, so wird die Störung F07320 ebenfalls bei jedem Wiedereinschaltvorgang generiert.

Die Überwachungszeit muss verlängert werden, wenn die auftretenden Störungen nicht sofort erfolgreich quittiert werden können (z. B. bei dauerhaft anstehenden Störungen).

Bei p1210 = 14, 16 muss die manuelle Quittierung der anstehenden Fehler innerhalb der Zeit in p1213[0] erfolgen. Sonst wird nach der eingestellten Zeit die Störung F07320 generiert.

Zu Index 1:

Der Anlaufzähler (siehe r1214) wird erst dann wieder auf den Startwert p1211 gesetzt, wenn nach erfolgreichem Wiedereinschalten die Zeit in p1213[1] abgelaufen ist. Die Wartezeit wirkt sich nicht bei Fehlerquittierung ohne automatische Wiedereinschaltung (p1210 = 1) aus. Nach Ausfall der Stromversorgung (Blackout) beginnt die Wartezeit erst nach Netzwiederkehr und Hochlauf der Control Unit. Der Anlaufzähler wird auf p1211 gesetzt, wenn F07320 auftrat, der Einschaltbefehl zurückgenommen wird und der Fehler quittiert wird.

Wird der Startwert p1211 oder der Modus p1210 geändert, wird der Anlaufzähler sofort aktualisiert.

Bei p1210 = 26 muss eine erfolgreiche Fehlerquittierung und der Einschaltbefehl innerhalb der Zeit in p1213[0] erfolgen. Sonst wird nach der eingestellten Zeit die Störung F07320 generiert.

r1214.0...15**CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status / WEA Status**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung:

Anzeige des Status bei der Wiedereinschaltautomatik (WEA).

Bitfeld:

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	Initialisierung	Ja	Nein	-
01	Warten auf Alarm	Ja	Nein	-
02	Wiederanlauf aktiv	Ja	Nein	-
03	Quittierbefehl setzen	Ja	Nein	-
04	Alarmer quittieren	Ja	Nein	-
05	Wiedereinschalten	Ja	Nein	-
06	Wartezeit läuft nach automatischem Einschalten	Ja	Nein	-
07	Störung	Ja	Nein	-
10	Wirksame Störung	Ja	Nein	-
12	Anlaufzähler Bit 0	Ein	Aus	-
13	Anlaufzähler Bit 1	Ein	Aus	-
14	Anlaufzähler Bit 2	Ein	Aus	-
15	Anlaufzähler Bit 3	Ein	Aus	-

Hinweis:

Zu Bit 00:

Zustand zur Anzeige der einmaligen Initialisierung nach POWER ON.

Zu Bit 01:

Zustand, in dem die Wiedereinschaltautomatik auf Störungen wartet (Grundzustand).

Zu Bit 02:

Generelle Anzeige, dass eine Störung erkannt und der Wiederanlauf bzw. die Quittierung eingeleitet wurde.

Zu Bit 03:

Anzeige des Quittierbefehl innerhalb des Zustands "Alarmer quittieren" (Bit 4 = 1). Bei Bit 5 = 1 oder Bit 6 = 1 wird der Quittierbefehl dauerhaft angezeigt.

Zu Bit 04:

Zustand, in dem die anstehenden Störungen quittiert werden. Der Zustand wird bei erfolgreicher Quittierung wieder verlassen. Es wird erst in den nächsten Zustand gewechselt, wenn nach einem Quittierbefehl (Bit 3 = 1) zurückgemeldet wird, dass keine Störung mehr ansteht.

Zu Bit 05:

Zustand, in dem der Antrieb automatisch eingeschaltet wird (nur bei p1210 = 4, 6).

Zu Bit 06:

Zustand, in dem nach dem Einschalten auf das Ende des Anlaufversuchs gewartet wird (auf das Ende der Aufmagnetisierung).

Bei p1210 = 1 wird dieses Signal direkt nach erfolgreicher Quittierung der Störungen gesetzt.

Zu Bit 07:

Zustand, der bei Auftreten einer Störung innerhalb der Wiedereinschaltautomatik eingenommen wird. Dieser wird erst nach Quittieren der Störung und Rücknahme des Einschaltbefehls zurückgesetzt.

Zu Bit 10:

Bei aktiver Wiedereinschaltautomatik wird r1214.7 angezeigt, ansonsten die wirksame Störung r2139.3.

Zu Bit 12 ... 15:

Aktueller Stand des Anlaufzählers (binär codiert).

r1214.0...15		CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status / WEA Status	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

-

Beschreibung:

Anzeige des Status bei der Wiedereinschaltautomatik (WEA).

Bitfeld:

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	Initialisierung	Ja	Nein	-
01	Warten auf Alarm	Ja	Nein	-
02	Wiederanlauf aktiv	Ja	Nein	-
03	Quittierbefehl setzen	Ja	Nein	-
04	Alarmer quittieren	Ja	Nein	-
05	Wiedereinschalten	Ja	Nein	-
06	Wartezeit läuft nach automatischem Einschalten	Ja	Nein	-
07	Störung	Ja	Nein	-
10	Wirksame Störung	Ja	Nein	-
12	Anlaufzähler Bit 0	Ein	Aus	-
13	Anlaufzähler Bit 1	Ein	Aus	-
14	Anlaufzähler Bit 2	Ein	Aus	-
15	Anlaufzähler Bit 3	Ein	Aus	-

Hinweis:

Zu Bit 00:

Zustand zur Anzeige der einmaligen Initialisierung nach POWER ON.

Zu Bit 01:

Zustand, in dem die Wiedereinschaltautomatik auf Störungen wartet (Grundzustand).

Zu Bit 02:

Generelle Anzeige, dass eine Störung erkannt und der Wiederanlauf bzw. die Quittierung eingeleitet wurde.

Zu Bit 03:

Anzeige des Quittierbefehls innerhalb des Zustands "Alarmer quittieren" (Bit 4 = 1). Bei Bit 5 = 1 oder Bit 6 = 1 wird der Quittierbefehl dauerhaft angezeigt.

Zu Bit 04:

Zustand, in dem die anstehenden Störungen quittiert werden. Der Zustand wird bei erfolgreicher Quittierung wieder verlassen. Es wird erst in den nächsten Zustand gewechselt, wenn nach einem Quittierbefehl (Bit 3 = 1) zurückgemeldet wird, dass keine Störung mehr ansteht.

Zu Bit 05:

Zustand, in dem der Antrieb automatisch eingeschaltet wird (nur bei p1210 = 4, 6).

Zu Bit 06:

Zustand, in dem nach dem Einschalten auf das Ende des Anlaufversuchs gewartet wird (auf das Ende der Aufmagnetisierung).

Bei p1210 = 1 wird dieses Signal direkt nach erfolgreicher Quittierung der Störungen gesetzt.

Zu Bit 07:

Zustand, der bei Auftreten einer Störung innerhalb der Wiedereinschaltautomatik eingenommen wird. Dieser wird erst nach Quittieren der Störung und Rücknahme des Einschaltbefehls zurückgesetzt.

Zu Bit 10:

Bei aktiver Wiedereinschaltautomatik wird r1214.7 angezeigt, ansonsten die wirksame Störung r2139.3.

Zu Bit 12 ... 15:

Aktueller Stand des Anlaufzählers (binär codiert).

Zu Bit 04 zusätzlich:

Bei p1210 = 26 wird in diesem Zustand gewartet, bis der Einschaltbefehl vorliegt.

p1215			
Motorhaltebremse Konfiguration / Bremse Konfig			
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701, 2707, 2711
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration der Motorhaltebremse.		
Wert:	0: Keine Motorhaltebremse vorhanden 1: Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung 2: Motorhaltebremse stets offen 3: Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung, Anschluss über BICO		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1216, p1217, p1226, p1227, p1228, p1278		
Vorsicht:	Bei Einstellung p1215 = 0 bleibt eine vorhandene Bremse geschlossen. Dies führt bei Bewegung des Motors zur Zerstörung der Bremse.		
Achtung:	Wenn p1215 = 1 oder p1215 = 3 gesetzt wurde, führt Impulslöschung zum Schließen der Bremse, selbst wenn der Motor noch dreht. Impulslöschung kann durch 0-Signal an p0844, p0845 oder p0852 oder durch Fehler mit Reaktion AUS2 verursacht werden. Falls dies nicht gewollt ist (z. B. bei Fangen), kann über ein 1-Signal an p0855 die Bremse offengehalten werden.		
Hinweis:	Ist die Konfiguration im Hochlauf auf "Keine Motorhaltebremse vorhanden" eingestellt, so wird eine automatische Identifikation der Motorhaltebremse durchgeführt. Wird eine Motorhaltebremse erkannt, so wird die Konfiguration auf "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung" gesetzt. Wird eine Motorhaltebremse über den antriebsintegrierten Bremsenanschluss des Power Modules verwendet, so darf p1215 = 3 nicht eingestellt werden. Wird eine externe Motorhaltebremse verwendet, so ist p1215 = 3 zu setzen und r0899.12 als Steuersignal zu verschalten. Der Parameter kann nur bei Impulssperre auf Null eingestellt werden. Die Parametrierung "Keine Motorhaltebremse vorhanden" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1215 = 0, p9602 = 1, p9802 = 1) bei nicht vorhandener Motorhaltebremse ist nicht sinnvoll. Die Parametrierung "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung, Anschluss über BICO" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1215 = 3, p9602 = 1, p9802 = 1) ist nicht sinnvoll.		
<hr/>			
p1216			
Motorhaltebremse Öffnungszeit / Bremse t_Öffnen			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701
CU250S_S_PN	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeit zum Öffnen der Motorhaltebremse. Nach dem Ansteuern der Haltebremse (Öffnen) bleibt während dieser Zeit der Drehzahl-/Geschwindigkeitssollwert Null anstehen. Danach wird der Drehzahl-/Geschwindigkeitssollwert freigegeben.		

Abhängigkeit: Siehe auch: p1215, p1217

Hinweis: Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ und integrierter Bremse wird bei p0300 = 10000 diese Zeit mit dem im Motor gespeicherten Wert vorbelegt.

p1216 Motorhaltebremse Öffnungszeit / Bremse t_Ö Öffnen

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Zeit zum Öffnen der Motorhaltebremse.
Nach dem Ansteuern der Haltebremse (Öffnen) bleibt während dieser Zeit der Drehzahlsollwert Null anstehen. Danach wird der Drehzahlsollwert freigegeben.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1215, p1217

Hinweis: Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ und integrierter Bremse wird bei p0300 = 10000 diese Zeit mit dem im Motor gespeicherten Wert vorbelegt.

p1217 Motorhaltebremse Schließzeit / Bremse t_S Schließ

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Zeit zum Schließen der Motorhaltebremse.
Der Antrieb bleibt nach AUS1 oder AUS3 und dem Ansteuern der Haltebremse (Schließen) während dieser Zeit noch in Regelung mit Drehzahl-/Geschwindigkeitssollwert Null stehen. Nach Ablauf der Zeit werden die Impulse gelöscht.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1215, p1216

Achtung: Ist die eingestellte Schließzeit zu klein gegenüber der tatsächlichen Schließzeit der Bremse, so kann die Last absacken.
Bei viel zu groß eingestellter Schließzeit gegenüber der tatsächlichen Schließzeit der Bremse arbeitet die Regelung gegen die Bremse und verringert somit deren Lebensdauer.

Hinweis: Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ und integrierter Bremse wird bei p0300 = 10000 diese Zeit mit dem im Motor gespeicherten Wert vorbelegt.

p1217 Motorhaltebremse Schließzeit / Bremse t_S Schließ

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]


Beschreibung: Einstellung der Zeit zum Schließen der Motorhaltebremse.
Der Antrieb bleibt nach AUS1 oder AUS3 und dem Ansteuern der Haltebremse (Schließen) während dieser Zeit noch in Regelung mit Drehzahlsollwert Null stehen. Nach Ablauf der Zeit werden die Impulse gelöscht.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1215, p1216

Achtung: Ist die eingestellte Schließzeit zu klein gegenüber der tatsächlichen Schließzeit der Bremse, so kann die Last absacken.
Bei viel zu groß eingestellter Schließzeit gegenüber der tatsächlichen Schließzeit der Bremse arbeitet die Regelung gegen die Bremse und verringert somit deren Lebensdauer.

Hinweis: Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ und integrierter Bremse wird bei p0300 = 10000 diese Zeit mit dem im Motor gespeicherten Wert vorbelegt.

p1226[0...n]				Stillstandserkennung Drehzahlschwelle / n_still n_schw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32				
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180				
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 2701, 2704				
CU250S_S_PN							
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]				
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlschwelle für die Stillstandserkennung. Wirkt auf Istwert- und Sollwertüberwachung. Beim Bremsen mit AUS1 oder AUS3 wird beim Unterschreiten dieser Schwelle der Stillstand erkannt. Bei aktivierter Bremsenansteuerung gilt: Mit Unterschreiten der Schwelle wird die Bremsenansteuerung gestartet und die Schließzeit in p1217 abgewartet. Anschließend werden die Impulse gelöscht. Bei nicht aktivierter Bremsenansteuerung gilt: Mit Unterschreiten der Schwelle werden die Impulse gelöscht und der Antrieb "trudelt" aus.						
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1215, p1216, p1217, p1227						
Achtung:	Aus Kompatibilitätsgründen zu früheren Firmware-Versionen wird ein Parameterwert Null im Index 1 bis 31 beim Hochlauf der Control Unit mit dem Parameterwert im Index 0 überschrieben.						
Hinweis:	Stillstand wird in folgenden Fällen erkannt: - Der Drehzahlwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1228 ist abgelaufen. - Der Drehzahlsollwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1227 ist abgelaufen. Bei der Istwerterfassung entsteht ein Messrauschen. Bei zu kleiner Drehzahlschwelle kann deshalb der Stillstand nicht erkannt werden.						

p1226[0...n]				Stillstandserkennung Drehzahlschwelle / n_still n_schw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32				
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180				
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 2701				
CU250S_V_PN							
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]				
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlschwelle für die Stillstandserkennung. Wirkt auf Istwert- und Sollwertüberwachung. Beim Bremsen mit AUS1 oder AUS3 wird beim Unterschreiten dieser Schwelle der Stillstand erkannt.						
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1227						
Vorsicht:	Für geberlose Drehzahl- und Drehmomentregelung gilt: Wird p1226 auf Werte unter ca. 1 % der Motorbemessungsdrehzahl gesetzt, müssen die Modellumschaltgrenzen der Vektorregelung vergrößert werden, um ein sicheres Abschalten zu garantieren (siehe p1755, p1750 Bit 7).						
							
Hinweis:	Stillstand wird in folgenden Fällen erkannt: - Der Drehzahlwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1228 ist abgelaufen. - Der Drehzahlsollwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1227 ist abgelaufen. Bei der Istwerterfassung entsteht ein Messrauschen. Bei zu kleiner Drehzahlschwelle kann deshalb der Stillstand nicht erkannt werden.						

p1227 Stillstandserkennung Überwachungszeit / n_still t_Überw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701, 2704
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 4.000 [s]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Überwachungszeit für die Stillstandserkennung.</p> <p>Beim Bremsen mit AUS1 oder AUS3 wird nach Ablauf dieser Zeit Stillstand erkannt, nachdem die Solldrehzahl p1226 unterschritten hat (siehe auch p1145).</p> <p>Danach wird die Bremsenansteuerung gestartet, die Schließzeit in p1217 abgewartet und anschließend die Impulse gelöscht.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1215, p1216, p1217, p1226		
Achtung:	Bei p1145 > 0.0 (HLG-Nachführung) wird abhängig vom eingestellten Wert der Sollwert nicht gleich Null. Dies kann deshalb zum Überschreiten der Überwachungszeit in p1227 kommen. Bei einem angetriebenen Motor erfolgt in diesem Fall keine Impulslöschung.		
Hinweis:	<p>Stillstand wird in folgenden Fällen erkannt:</p> <ul style="list-style-type: none">- Der Drehzahlwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1228 ist abgelaufen.- Der Drehzahlsollwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1227 ist abgelaufen. <p>Bei p1227 = 300.000 s gilt: Die Überwachung ist ausgeschaltet.</p> <p>Bei p1227 = 0.000 s gilt: Mit AUS1 oder AUS3 und Rücklaufzeit = 0 werden die Impulse sofort gelöscht und der Motor "trudelt" aus.</p>		

p1227 Stillstandserkennung Überwachungszeit / n_still t_Überw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 300.000 [s]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Überwachungszeit für die Stillstandserkennung.</p> <p>Beim Bremsen mit AUS1 oder AUS3 wird nach Ablauf dieser Zeit Stillstand erkannt, nachdem die Solldrehzahl p1226 unterschritten hat (siehe auch p1145).</p>		
Abhängigkeit:	Der Parameter wird abhängig von der Größe des Leistungsteils vorbelegt. Siehe auch: p1226		
Achtung:	Bei p1145 > 0.0 (HLG-Nachführung) wird abhängig vom eingestellten Wert der Sollwert nicht gleich Null. Dies kann deshalb zum Überschreiten der Überwachungszeit in p1227 kommen. Bei einem angetriebenen Motor erfolgt in diesem Fall keine Impulslöschung.		
Hinweis:	<p>Stillstand wird in folgenden Fällen erkannt:</p> <ul style="list-style-type: none">- Der Drehzahlwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1228 ist abgelaufen.- Der Drehzahlsollwert unterschreitet die Drehzahlschwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1227 ist abgelaufen. <p>Bei p1227 = 300.000 s gilt: Die Überwachung ist ausgeschaltet.</p> <p>Bei p1227 = 0.000 s gilt: Mit AUS1 oder AUS3 und Rücklaufzeit = 0 werden die Impulse sofort gelöscht und der Motor "trudelt" aus.</p> <p>Nach Ersthochlauf der Control Unit oder Werkseinstellung wird der Parameter passend zum Leistungsteil vorbelegt.</p>		

p1228	Impulslöschung Verzögerungszeit / Impulslösch t_Ver		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701, 2704
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 299.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Impulslöschung. Nach AUS1 oder AUS3 werden die Impulse gelöscht, wenn mindestens eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist: - Der Drehzahlwert unterschreitet die Schwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1228 ist abgelaufen. - Der Drehzahl Sollwert unterschreitet die Schwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1227 ist abgelaufen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1226, p1227		
Achtung:	Bei aktivierter Motorhaltebremse wird die Impulslöschung zusätzlich um die Schließzeit der Bremse (p1217) verzögert.		
p1228	Impulslöschung Verzögerungszeit / Impulslösch t_Ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2701
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 299.000 [s]	Werkseinstellung 0.010 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Impulslöschung. Nach AUS1 oder AUS3 werden die Impulse gelöscht, wenn mindestens eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist: - Der Drehzahlwert unterschreitet die Schwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1228 ist abgelaufen. - Der Drehzahl Sollwert unterschreitet die Schwelle in p1226 und die danach gestartete Zeit in p1227 ist abgelaufen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1226, p1227		
Achtung:	Bei aktivierter Motorhaltebremse wird die Impulslöschung zusätzlich um die Schließzeit der Bremse (p1217) verzögert.		
p1230[0...n]	BI: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung / ASC/DCBRK Akt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7014, 7016, 7017
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Aktivieren des Ankerkurzschlusses oder der Gleichstrombremsung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1231, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237, r1238, r1239, p1345, p1346		
Hinweis:	1-Signal: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung aktiviert. 0-Signal: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung deaktiviert.		

p1230[0...n] BI: Gleichstrombremsung Aktivierung / DC-Brems Akt

PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
PM250	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Aktivieren der Gleichstrombremsung.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1231, p1232, p1233, p1234, r1239

Hinweis: 1-Signal: Gleichstrombremsung aktiviert.
0-Signal: Gleichstrombremsung deaktiviert.

p1231[0...n] Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration / ASC/DCBRK Konfig

CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7014, 7016, 7017
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	14	0

Beschreibung: Einstellung zum Aktivieren der verschiedenen Arten für Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung.

Wert: 0: Keine Funktion
1: Ankerkurzschluss extern mit Schützrückmeldung
2: Ankerkurzschluss extern ohne Schützrückmeldung
4: Gleichstrombremsung
5: Gleichstrombremsung bei AUS1/AUS3
14: Gleichstrombremsung unter Startdrehzahl

Abhängigkeit: Siehe auch: p0300, p1230, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237, r1238, r1239, p1345, p1346

Gefahr:



Hinweis:

Zu p1231 = 1, 2:

- Es dürfen nur kurzschlussfeste Motoren verwendet werden, bzw. es müssen geeignete Widerstände zum Kurzschließen des Motors verwendet werden.

Der externe Ankerkurzschluss kann nur bei Synchronmotoren (p0300) eingestellt werden. In diesem Fall muss das Steuerbit BO: r1239.0 zum Schalten des externen Schützes verschaltet werden (z. B. auf einen Digitalausgang). Der externe Ankerkurzschluss kann nicht als Störreaktion eingestellt werden. Er kann über den Binektoreingang p1230 ausgelöst werden. Außerdem wird er immer bei Impulslöschung aktiviert.

Zu p1231 = 4:

Sobald das Aktivierungskriterium erfüllt ist, wird die Funktion aktiviert.

- Die Funktion kann durch AUS2 abgelöst werden.

a) Für Synchronmotoren (p0300 = 2xx, 4xx) wird diese Funktion nicht unterstützt.

b) Für Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird die Gleichstrombremsung ausgelöst.

Aktivierungskriterium (eines der folgenden Kriterien ist erfüllt):

- Binektoreingang p1230 = 1-Signal (Gleichstrombremsung Aktivierung).

- Der Antrieb ist nicht im Zustand "S4: Betrieb" oder in S5x (siehe Funktionsplan 2610).

- Die interne Impulsfreigabe fehlt (r0046.19 = 0).

Zu p1231 = 5:

Die Gleichstrombremsung kann nur bei Asynchronmotoren eingestellt werden.

Bei vorliegendem AUS1- oder AUS3-Befehl wird die Gleichstrombremsung aktiviert. Der Binektoreingang p1230 ist unwirksam. Liegt die Antriebsdrehzahl noch oberhalb der Drehzahlschwelle p1234, wird zunächst bis zu dieser Schwelle heruntergefahren, entmagnetisiert (siehe p0347) und anschließend für die Zeitdauer p1233 zur Gleichstrombremsung gewechselt. Danach wird ausgeschaltet. Liegt die Antriebsdrehzahl bei AUS1/AUS3 unterhalb von p1234, wird sofort entmagnetisiert und zur Gleichstrombremsung gewechselt. Eine vorzeitige Rücknahme des AUS1-Befehls führt zum Wechsel in den normalen Betrieb.

Gleichstrombremsung über Störreaktion bleibt weiterhin möglich.

Zu p1231 = 14:

Die Gleichstrombremsung kann nur bei Asynchronmotoren eingestellt werden.

Die Gleichstrombremsung wird ausgelöst, wenn im Betrieb am Binektoreingang p1230 = 1-Signal ansteht und die aktuelle Drehzahl die Startdrehzahl p1234 unterschreitet (der Antrieb muss zuvor oberhalb von p1234 zuzüglich Hysterese gedreht haben). Dann wird nach vorangehender Entmagnetisierung (siehe p0347) für die in p1233 eingestellte Zeit der Bremsstrom p1232 eingepreßt und anschließend wieder in den normalen Betrieb gewechselt. Während des Bremsbetriebs kann der Befehl zur Gleichstrombremsung wieder zurückgenommen werden. Wurde die Zeitdauer p1233 überschritten, wird die Gleichstrombremsung gesperrt und in den normalen Betrieb gewechselt.

Bei AUS1 und AUS3 wird die Gleichstrombremsung nur ausgeführt, wenn Binektoreingang p1230 = 1-Signal führt. Gleichstrombremsung über Störreaktion bleibt weiterhin möglich.

Zu p1231 = 4, 5, 14:

Der Wert kann nur auf Werte ungleich 4 oder 14 geändert werden, wenn p0491 ungleich 4 und p2101 ungleich 6 ist (Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung nicht eingestellt).

Hinweis:

ASC: Armature Short-Circuit (Ankerkurzschluss)

DCBRK: DC Brake (Gleichstrombremsung)

p1231[0...n]		Gleichstrombremsung Konfiguration / DCBRK Konfig		
PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16	
PM250	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130	
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7014, 7016, 7017	
CU250S_V				
CU250S_V_CAN				
CU250S_V_DP				
CU250S_V_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	14	0	
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren der Gleichstrombremsung.			
Wert:	0: Keine Funktion 4: Gleichstrombremsung 5: Gleichstrombremsung bei AUS1/AUS3 14: Gleichstrombremsung unter Startdrehzahl			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0300, p1232, p1233, p1234, r1239			
Hinweis:	Die Funktion kann nur bei Asynchronmotoren (p0300 = 1) verwendet werden. Zu p1231 = 4: Sobald das Aktivierungskriterium erfüllt ist wird die Funktion aktiviert. - Die Funktion kann durch eine AUS2-Reaktion abgelöst werden. Aktivierungskriterium (eines der folgenden Kriterien ist erfüllt): - Binektoreingang p1230 = 1-Signal (Gleichstrombremsung Aktivierung; je nach Betriebsmodus). - Der Antrieb ist nicht im Zustand "S4: Betrieb" oder in "S5x". - Die interne Impulsfreigabe fehlt (r0046.19 = 0). Die Gleichstrombremsung kann nur zurückgenommen werden (p1231 = 0), wenn sie nicht als Störreaktion in p2101 verwendet wird.			

Zu p1231 = 5:

Bei vorliegendem AUS1- oder AUS3-Befehl wird die Gleichstrombremsung aktiviert. Der Binektoreingang p1230 ist unwirksam. Liegt die Antriebsdrehzahl noch oberhalb der Drehzahlschwelle p1234, wird zunächst bis zu dieser Schwelle heruntergefahren, entmagnetisiert (siehe p0347) und anschließend für die Zeitdauer p1233 zur Gleichstrombremsung gewechselt. Danach wird ausgeschaltet. Liegt die Antriebsdrehzahl bei AUS1 unterhalb von p1234, wird sofort entmagnetisiert und zur Gleichstrombremsung gewechselt. Eine vorzeitige Rücknahme des AUS1-Befehls führt zum Wechsel in den normalen Betrieb. Sollte der Motor noch drehen, muss Fangen aktiviert sein.

Gleichstrombremsung über Störreaktion bleibt weiterhin möglich.

Zu p1231 = 14:

Zusätzlich zur Funktion bei p1231 = 5 wird der Binektoreingang p1230 ausgewertet.

Nur wenn am Binektoreingang p1230 = 1-Signal anliegt, aktiviert sich die Gleichstrombremsung automatisch bei Unterschreiten der Drehzahlschwelle p1234. Dies ist auch der Fall, wenn kein AUS-Befehl vorliegt.

Nach Entmagnetisierung und nach Ablauf der Zeitdauer p1233 wird wieder in den normalen Betrieb gewechselt oder ausgeschaltet (bei AUS1/AUS3).

Wird am Binektoreingang p1230 = 0-Signal angelegt, so wird bei AUS1 und AUS3 keine Gleichstrombremsung ausgeführt.

Hinweis:

DCBRK: DC Brake (Gleichstrombremsung)

p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom / DCBRK I_Brems		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Bremsstroms für die Gleichstrombremsung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1233, p1234, r1239, p1345, p1346		
Hinweis:	Eine Änderung des Bremsstromes wird beim nächsten Einschalten der Gleichstrombremsung wirksam. Der Wert für p1232 wird im 3-phasigen System als Effektivwert vorgegeben. Die Höhe des Bremsstroms ist identisch mit einem gleich großen Ausgangsstrom bei Frequenz Null (siehe r0067, r0068, p0640). Der Bremsstrom wird intern auf r0067 begrenzt.		

p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom / DCBRK I_Brems		
PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
PM250	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Bremsstroms für die Gleichstrombremsung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1233, p1234, r1239, p1345, p1346		
Hinweis:	Eine Änderung des Bremsstromes wird beim nächsten Einschalten der Gleichstrombremsung wirksam. Der Wert für p1232 wird im 3-phasigen System als Effektivwert vorgegeben. Die Höhe des Bremsstroms ist identisch mit einem gleich großen Ausgangsstrom bei Frequenz Null (siehe r0067, r0068, p0640). Der Bremsstrom wird intern auf r0067 begrenzt. Für den Stromregler werden die Einstellungen der Parameter p1345 und p1346 (I_max-Begrenzungsregler) verwendet.		

p1233[0...n]	Gleichstrombremsung Zeitdauer / DCBRK Zeitdauer		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [s]	Max 3600.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitdauer für die Gleichstrombremsung (als Störreaktion).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1232, p1234, r1239		
Hinweis:	Die eingestellte Zeitdauer ist auch wirksam bei Parametrierung der Gleichstrombremsung als Störreaktion. Bei vorhandenem Drehzahlgeber wird die Gleichstrombremsung beendet, sobald der Antrieb die Stillstands- schwelle (p1226) unterschreitet.		
p1233[0...n]	Gleichstrombremsung Zeitdauer / DCBRK Zeitdauer		
PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
PM250	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [s]	Max 3600.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitdauer für die Gleichstrombremsung (als Störreaktion).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1232, p1234, r1239		
Hinweis:	Bei vorhandenem Drehzahlgeber wird die Gleichstrombremsung beendet, sobald der Antrieb die Stillstands- schwelle (p1226) unterschreitet.		
p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl / DCBRK n_Start		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Startdrehzahl für die Gleichstrombremsung. Unterschreitet die Istdrehzahl diese Schwelle, so wird die Gleichstrombremsung aktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239		
Vorsicht:	Tritt im geregelten Betrieb mit Geber ein Geberfehler auf, so kann der Antrieb nicht mehr geregelt bis zur Startdreh- zahl p1234 abgebremst werden. In diesem Fall wird die Gleichstrombremsung sofort aktiviert und prägt nach der Entmagnetisierung den Bremsstrom p1232 für die Bremsdauer p1233 ein. Bremsstrom und Bremsdauer müssen für diesen Fall ausreichend bemessen werden um den Antrieb bis zum Stillstand abzubremsen. Bei Betrieb mit Geber darf diese Drehzahl nicht zu klein eingestellt werden, damit die durch den Restfluss/Rema- nenz des Motors hervorgerufene Pendelbewegung nicht wieder zur Deaktivierung der Gleichstrombremsung führt.		

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl / DCBRK n_Start		
PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
PM250	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7017
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Startdrehzahl für die Gleichstrombremsung.		
	Unterschreitet die Istdrehzahl diese Schwelle, so wird die Gleichstrombremsung aktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239		
p1235[0...n]	BI: Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung / ASC ext Rückm		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Schützrückmeldung beim externen Ankerkurzschluss.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1236, p1237, r1239		
Achtung:	Damit die Impulsfreigabe nicht bei geschlossenem Schütz erfolgt, muss die Schützrückmeldung beim Öffnen des Schützes ausreichend nacheilen.		
Hinweis:	1-Signal: Das Schütz ist geschlossen. 0-Signal: Das Schütz ist offen.		
p1236[0...n]	Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung Überwachungszeit / ASC ext t_Überw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit der Schützrückmeldung bei der externen Ankerkurzschlusschaltung.		
	Bei parametrierter Schützrückmeldung (p1235) wird das entsprechende Rückmeldesignal (r1239.1) nach dem Öffnen oder Schließen des Schützes innerhalb dieser Überwachungszeit erwartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1235, p1237, r1239		
p1237[0...n]	Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen / ASC ext t_Warte		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Wartezeit beim Öffnen des Schützes der externen Ankerkurzschlusschaltung.		
	Ist keine Schützrückmeldung eingestellt (p1235), so wird diese Zeit gewartet bevor die Impulse eingeschaltet werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1235, p1236, r1239		

Achtung: Diese Wartezeit muss mindestens so groß sein, dass die Schützkontakte sicher offen sind bevor die Impulse eingeschaltet werden. Die Wartezeit muss größer sein als die Reaktionszeit des Schützes. Eine zu kurze Wartezeit kann zur Beschädigung des Motor Modules führen.

r1238		CO: Ankerkurzschluss extern Zustand / EASC Zustand	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2610
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	6	-
Beschreibung:	Anzeige des Zustands für den externen Ankerkurzschluss.		
Wert:	0: Ausgeschaltet 1: Bereit 2: Aktiv 3: Aktiv - Rückmeldung "Geschlossen" OK 4: Aktiv - Rückmeldung "Geschlossen" fehlt 5: Anfrage zum Aufheben des Ankerkurzschlusses 6: Aktiv - Rückmeldung "Offen" fehlt		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1235, p1236, p1237, r1239		
Hinweis:	Aktivierungskriterium (eines der folgenden Kriterien ist erfüllt): - Das Signal an BI: p1230 (Ankerkurzschluss Aktivierung) ist 0. - Der Antrieb ist nicht im Zustand "S4: Betrieb" oder in S5x (siehe Funktionsplan 2610). - Die interne Impulsfreigabe fehlt (r0046.19 = 0). Zu Zustand "Ausgeschaltet" (r1238 = 0): - Der externe Ankerkurzschluss kann mit p1231 = 1 angewählt werden. Zu Zustand "Bereit" (r1238 = 1): - Sobald das Aktivierungskriterium erfüllt ist, wird in den Zustand "Aktiv" (r1238 = 2) übergegangen. Zu Zustand "Aktiv" (r1238 = 2), "Aktiv - Rückmeldung "Geschlossen" OK" (r1238 = 3), "Aktiv - Rückmeldung "Geschlossen" fehlt" (r1238 = 4): - Das Steuersignal zum Schließen des Schützes r1239.0 wird auf "1" (Geschlossen) gesetzt und die Impulse werden gelöscht. - Ist keine Schützrückmeldung verbunden (BI: p1235 = 0-Signal), wird sofort in Zustand 3 übergegangen. - Ist eine Schützrückmeldung verbunden, wird in den Zustand 3 übergegangen wenn das Rückmeldesignal an BI: p1235 innerhalb der Überwachungszeit (p1236) auf "1" (Geschlossen) geht. - Ansonsten wird in den Zustand 4 übergegangen. Zu Zustand "Anfrage zum Aufheben des Ankerkurzschlusses" (r1238 = 5): - Das Aktivierungskriterium ist nicht mehr erfüllt. Es wird versucht den Ankerkurzschluss wieder aufzuheben. - Das Steuersignal zum Schließen des Schützes r1239.0 wird auf "0" (Offen) gesetzt und die Impulse bleiben gelöscht. - Ist keine Schützrückmeldung verbunden (BI: p1235 = 0-Signal), wird die Wartezeit (p1237) abgewartet, bis in den Zustand 1 übergegangen wird. - Ist eine Schützrückmeldung verbunden, wird gewartet bis das Rückmeldesignal an BI: p1235 auf "0" (Offen) geht, bis in den Zustand 1 übergegangen wird. Geschieht dies nicht innerhalb Überwachungszeit (p1236) wird in den Zustand 6 übergegangen. Zu Zustand "Aktiv - Rückmeldung "Offen" fehlt" (r1238 = 6): - Dieser Fehlerzustand kann verlassen werden, indem der externe Ankerkurzschluss abgewählt wird (p1231 = 0).		

r1239.0...13		CO/BO: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Zustandswort / ASC/DCBRK ZSW			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_S_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung: Anzeige des Zustandswortes für Ankerkurzschluss.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Ankerkurzschluss extern	Aktiv	Inaktiv	-
	01	Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung	Geschlossen	Offen	-
	02	Ankerkurzschluss extern bereit	Ja	Nein	-
	03	Ankerkurzschluss extern mit Schützrückmeldung	Ja	Nein	-
	04	Ankerkurzschluss intern	Aktiv	Inaktiv	-
	05	Ankerkurzschluss intern Rückmeldung von Leistungsteil	Aktiv	Inaktiv	-
	06	Ankerkurzschluss intern bereit	Ja	Nein	-
	08	Gleichstrombremsung aktiv	Ja	Nein	7017
	09	Gleichstromeinprägung aktiv	Ja	Nein	-
	10	Gleichstrombremsung bereit	Ja	Nein	7017
	11	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung angewählt	Ja	Nein	-
	12	Gleichstrombremsung Anwahl intern gesperrt	Ja	Nein	-
	13	Gleichstrombremsung bei AUS1/AUS3	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1230, p1231, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237				
Hinweis:	<p>Externer Ankerkurzschluss (Bit 0 ... 3):</p> <p>Zu Bit 00:</p> <p>Über dieses Signal wird der Motor über eine externe Schützschaltung kurzgeschlossen. Dazu muss dieser BO: p1239.0 z. B. auf einen Digitalausgang verschaltet werden.</p> <p>Zu Bit 01:</p> <p>Dieses Signal meldet den Zustand des Schützes zum Schalten des Ankerkurzschlusses. Dazu muss der BI: p1235 mit einem Digitaleingang verschaltet werden.</p> <p>Zu Bit 02:</p> <p>Die externe Ankerkurzschlusschaltung ist bereit und wird aktiviert sobald das Aktivierungskriterium erfüllt ist.</p> <p>Zu Bit 03:</p> <p>1: Es wurde eine Rückmeldung in BI: p1235 vom externen Schütz parametrier.</p> <p>Interner Spannungsschutz / interner Ankerkurzschluss (Bit 4 ... 6):</p> <p>Zu Bit 04:</p> <p>a) Interner Spannungsschutz (p1231 = 3) wurde gewählt und das Motor Module unterstützt den autarken internen Spannungsschutz nicht (r0192.10 = 0).</p> <p>Die Control Unit erteilt den Befehl an das Motor Module, den Motor über die Leistungshalbleiter kurzzuschließen.</p> <p>b) Interner Spannungsschutz (p1231 = 3) wurde gewählt und das Motor Module unterstützt den autarken internen Spannungsschutz (r0192.10 = 1).</p> <p>Das Motor Module entscheidet autark, ob der Ankerkurzschluss aktiviert wird. Hier gilt: r1239.4 = r1239.5.</p> <p>c) Interner Ankerkurzschluss (p1231 = 4) wurde gewählt.</p> <p>Die Control Unit erteilt den Befehl an das Motor Module, den Motor über die Leistungshalbleiter kurzzuschließen.</p> <p>Zu Bit 05:</p> <p>Das Motor Module meldet, dass der Motor über die Leistungshalbleiter im Motor Module kurzgeschlossen ist.</p>				

Zu Bit 06:

a) Interner Spannungsschutz (p1231 = 3) wurde gewählt und das Motor Module unterstützt den autarken internen Spannungsschutz nicht (r0192.10 = 0).

Der interne Spannungsschutz ist bereit und wird aktiviert, sobald das Aktivierungskriterium erfüllt ist.

b) Interner Spannungsschutz (p1231 = 3) wurde gewählt und das Motor Module unterstützt den autarken internen Spannungsschutz (r0192.10 = 1).

Der interne Spannungsschutz ist bereit und das Motor Module entscheidet anhand der Zwischenkreisspannung selbstständig, ob der Kurzschluss aktiviert wird. In diesem Fall besteht der Schutz auch, wenn die DRIVE-CLiQ-Verbindung zwischen Control Unit und Motor Module unterbrochen wurde. Überschreitet die Zwischenkreisspannung 800 V so wird der Kurzschluss aktiviert. Fällt die Zwischenkreisspannung unter 450 V, wird der Kurzschluss wieder aufgehoben.

c) Interner Ankerkurzschluss (p1231 = 4) wurde gewählt.

Der interne Ankerkurzschluss ist bereit und wird aktiviert, sobald das Aktivierungskriterium erfüllt ist.

Aktivierungskriterium (eines der folgenden Kriterien ist erfüllt):

- Das Signal an BI: p1230 (Ankerkurzschluss Aktivierung) ist 1.
- Der Antrieb ist nicht im Zustand "S4: Betrieb" oder in S5x (siehe Funktionsplan 2610).
- Die interne Impulsfreigabe fehlt (r0046.19 = 0).

Zu Bit 12, 13:

Nur bei p1231 = 14 wirksam.

r1239.8...13		CO/BO: Gleichstrombremsung Zustandswort / DCBRK ZSW		
PM240	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
PM250	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
PM260	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_V				
CU250S_V_CAN				
CU250S_V_DP				
CU250S_V_PN				

	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Zustandswort der Gleichstrombremsung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	08	Gleichstrombremsung aktiv	Ja	Nein	7017
	10	Gleichstrombremsung bereit	Ja	Nein	7017
	11	Gleichstrombremsung angewählt	Ja	Nein	-
	12	Gleichstrombremsung Anwahl intern gesperrt	Ja	Nein	-
	13	Gleichstrombremsung bei AUS1/AUS3	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1231, p1232, p1233, p1234				
Hinweis:	Zu Bit 12, 13: Nur bei p1231 = 14 wirksam.				

p1240[0...n]		Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration / Vdc_reg Konfig		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3082, 5650	
CU250S_S_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	9	0	
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration des Reglers bzw. der Überwachung für die Zwischenkreisspannung (Vdc).			
Wert:	0: Vdc-Regler sperren 1: Vdc_max-Regler freigeben 2: Vdc_min-Regler freigeben (kinetische Pufferung) 3: Vdc_min-Regler und Vdc_max-Regler freigeben 4: Vdc_max-Überwachung aktivieren			

- 5: Vdc_min-Überwachung aktivieren
- 6: Vdc_min-Überwachung und Vdc_max-Überwachung aktivieren
- 7: Vdc_max-Regler ohne Beschleunigen freigeben
- 8: Vdc_min-Regler ohne Bremsen freigeben
- 9: Vdc_min- und Vdc_max-Regler ohne Bremsen/Beschleunigen freigeben

Abhängigkeit: Siehe auch: p1244, p1248, p1250, p1532

Achtung: Während einiger Schritte der drehenden Messung (p1960 = 1) wird der Vdc_min-Regler und/oder Vdc_max-Regler abgeschaltet.

Hinweis: p1240 = 1, 3:

Beim Erreichen der oberen Zwischenkreisspannungsschwelle (p1244) gilt:

- Der Vdc_max-Regler begrenzt die zurückgespeiste Energie, um die Zwischenkreisspannung beim Bremsen unterhalb der maximalen Zwischenkreisspannung zu halten.

- Beim Zurückspeisen anderer Antriebe in den Zwischenkreis bewirkt der Vdc_max-Regler ein Beschleunigen des Motors.

p1240 = 2, 3:

Beim Erreichen der unteren Zwischenkreisspannungsschwelle (p1248) gilt:

- Der Vdc_min-Regler begrenzt die aus dem Zwischenkreis entnommene Energie, um die Zwischenkreisspannung beim Beschleunigen oberhalb der minimalen Zwischenkreisspannung zu halten.

- Abbremsen des Motors, um dessen kinetische Energie zur Pufferung des Zwischenkreises zu verwenden.

p1240 = 4, 5, 6:

Die Überwachung der Zwischenkreisspannung löst bei Erreichen der Schwelle in p1244 bzw. p1248 eine Störung mit einer Reaktion aus und verringert damit weitere negative Auswirkungen auf die Zwischenkreisspannung.

p1240 = 7, 9:

Wie bei p1240 = 1, 3. Allerdings wird das Beschleunigen des Motors durch das Zurückspeisen anderer Antriebe verhindert. Die wirksame untere Momentengrenze kann nicht größer als der Offset der Drehmomentgrenze (p1532) werden.

p1240 = 8, 9:

Wie bei p1240 = 2, 3. Allerdings wird das Bremsen des Motors durch das Absinken der Zwischenkreisspannung verhindert. Die wirksame obere Momentengrenze kann nicht kleiner als der Offset der Drehmomentgrenze (p1532) werden.

p1240[0...n]		Vdc-Regler Konfiguration (Vektorregelung) / Vdc_reg Konfig Vec	
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	1
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration des Reglers für die Zwischenkreisspannung (Vdc-Regler) in der Betriebsart Regelung. Für U/f-Steuerung: siehe p1280.		
Wert:	0: Vdc-Regler sperren 1: Vdc_max-Regler freigeben 2: Vdc_min-Regler freigeben (kinetische Pufferung) 3: Vdc_min-Regler und Vdc_max-Regler freigeben		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1245 Siehe auch: A07400, A07401, A07402, F07405, F07406		
Achtung:	Ein zu großer Wert in p1245 beeinflusst möglicherweise den Normalbetrieb des Antriebs negativ.		
Hinweis:	p1240 = 1, 3: Beim Erreichen der für das Leistungsteil spezifizierten Zwischenkreisspannungsgrenze gilt: - Der Vdc_max-Regler begrenzt die zurückgespeiste Energie, um die Zwischenkreisspannung beim Bremsen unterhalb der maximalen Zwischenkreisspannung zu halten. - Die Rücklaufzeiten werden automatisch erhöht.		

p1240 = 2, 3:

Beim Erreichen des Einschaltpegels des Vdc_min-Reglers (p1245) gilt:

- Der Vdc_min-Regler begrenzt die aus dem Zwischenkreis entnommene Energie, um die Zwischenkreisspannung beim Beschleunigen oberhalb der minimalen Zwischenkreisspannung zu halten.

- Abbremsen des Motors, um dessen kinetische Energie zur Pufferung des Zwischenkreises zu verwenden.

Wird ein Bremswiderstand am Zwischenkreis betrieben (p0219 > 0), wird die Vdc_max-Regelung automatisch ausgeschaltet.

r1242 Vdc_max-Regler Einschaltpegel / Vdc_max Ein_peg			
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Anzeige des Einschaltpegels für den Vdc_max-Regler. Falls p1254 = 0 (Automatische Erfassung des Einschaltpegels = Aus), gilt: r1242 = 1.15 * sqrt(2) * p0210 (Anschlussspannung) PM230: r1242 wird auf Vdc_max - 50.0 V begrenzt. Falls p1254 = 1 (Automatische Erfassung des Einschaltpegels = Ein), gilt: r1242 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: Überspannungsschwelle des Leistungsteils) r1242 = Vdc_max - 25.0 V (für 230 V Leistungsteile)		
Hinweis:	Der Vdc_max-Regler wird erst wieder ausgeschaltet, wenn die Zwischenkreisspannung die Schwelle 0.95 * p1242 unterschreitet und der Reglerausgang Null ist.		

p1243[0...n] Vdc_max-Regler Dynamikfaktor / Vdc_max Dyn_faktor			
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Dynamikfaktors für den Regler der Zwischenkreisspannung (Vdc_max-Regler). 100 % bedeutet, dass p1250, p1251 und p1252 (Verstärkung, Nachstellzeit und Vorhaltezeit) entsprechend ihrer Grundeinstellungen verwendet werden, basierend auf einer theoretischen Regleroptimierung. Ist eine nachträgliche Optimierung notwendig, so kann dies über den Dynamikfaktor erfolgen. Dabei werden p1250, p1251, p1252 mit dem Dynamikfaktor p1243 bewertet.		

p1244[0...n] Zwischenkreisspannung Schwelle oben / Vdc Schwelle oben			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5650
CU250S_S_PN			
	Min 165 [V]	Max 1200 [V]	Werkseinstellung 750 [V]
Beschreibung:	Einstellung der oberen Schwelle für die Zwischenkreisspannung. Diese Schwelle wird bei p1240 = 1, 3, 7, 9 als Begrenzungssollwert für den Vdc_max-Regler verwendet. Bei p1240 = 4, 6 wird bei Zwischenkreisspannungen oberhalb dieser Schwelle eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1240, p1248, p1250		

Hinweis: Bei $p1244 < 1.07 \cdot \text{"Parametrierte Zwischenkreisspannung"}$ wird die Eingabe der Werte abgewiesen.
 Bei $p0204.0 = 1$ gilt:
 $\text{"Parametrierte Zwischenkreisspannung"} = p0210$
 Bei $p0204.0 = 0$ gilt:
 $\text{"Parametrierte Zwischenkreisspannung"} = p0210 \cdot 1.4142$

p1245[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) / Vdc_min Ein_peg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
65 [%]	150 [%]	76 [%]

Beschreibung: Einstellung des Einschaltpegels für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung).

Der Wert ergibt sich wie folgt:

$$r1246[V] = p1245[\%] \cdot \sqrt{2} \cdot p0210$$

Abhängigkeit: Siehe auch: p0210

Warnung: Ein zu großer Wert beeinflusst möglicherweise den Normalbetrieb des Antriebs negativ.



r1246	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) / Vdc_min Ein_peg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [V]	- [V]	- [V]

Beschreibung: Anzeige des Einschaltpegels für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung).

Hinweis: Der Vdc_min-Regler wird erst wieder ausgeschaltet, wenn die Zwischenkreisspannung die Schwelle $1.05 \cdot p1246$ überschreitet und der Reglerausgang Null ist.

p1247[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) / Vdc_min Dyn_faktor		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3,4$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
1 [%]	10000 [%]	300 [%]

Beschreibung: Einstellung des Dynamikfaktors für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung).

100 % bedeutet, dass p1250, p1251 und p1252 (Verstärkung, Nachstellzeit und Vorhaltezeit) entsprechend ihrer Grundeinstellungen basierend auf einer theoretischen Regleroptimierung verwendet werden.

Ist eine nachträgliche Optimierung notwendig, so kann dies über den Dynamikfaktor erfolgen. Dabei werden p1250, p1251, p1252 mit dem Dynamikfaktor p1247 bewertet.

p1248[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle unten / Vdc Schwelle unten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5650
CU250S_S_PN			
	Min 50 [V]	Max 1000 [V]	Werkseinstellung 450 [V]
Beschreibung:	Einstellung der unteren Schwelle für die Zwischenkreisspannung. Diese Schwelle wird bei p1240 = 2, 3, 8, 9 als Begrenzungssollwert für den Vdc_min-Regler verwendet. Bei p1248 = 5, 6 wird bei Zwischenkreisspannungen unterhalb dieser Schwelle eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1240, p1244, p1250		
Hinweis:	Bei p1248 > 0.93 * "Parametrierte Zwischenkreisspannung" wird die Eingabe der Werte abgewiesen. Bei p0204.0 = 1 gilt: "Parametrierte Zwischenkreisspannung" = p0210 Bei p0204.0 = 0 gilt: "Parametrierte Zwischenkreisspannung" = p0210 * 1.4142		
p1249[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle / Vdc_max n_schwelle		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der unteren Drehzahlschwelle für den Vdc_max-Regler. Bei Unterschreitung wird die Vdc_max-Regelung ausgeschaltet und die Drehzahl über den Hochlaufgeber geführt.		
Hinweis:	Mit Vergrößern der Drehzahlschwelle und Einstellung einer Endverrundungszeit im Hochlaufgeber (p1131) kann bei einem schnellen Abbremsvorgang, bei dem die Hochlaufgebernachführung aktiv wurde, ein Drehen des Antriebs in entgegengesetzte Drehrichtung verhindert werden. Dies wird durch eine dynamische Einstellung des Drehzahlreglers unterstützt.		
p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 19_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5650
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [A/V]	Max 100.00 [A/V]	Werkseinstellung 1.00 [A/V]
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung für den Regler der Zwischenkreisspannung (Vdc_min-Regler, Vdc_max-Regler).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1240, p1244, p1248		

p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung für den Regler der Zwischenkreisspannung (Vdc_min-Regler, Vdc_max-Regler).		
Abhängigkeit:	Die wirksame Proportionalverstärkung ergibt sich unter Berücksichtigung von p1243 (Vdc_max-Regler Dynamikfaktor) und der Zwischenkreiskapazität des Leistungsteils.		
p1251[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit / Vdc_reg Tn		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit für den Regler der Zwischenkreisspannung (Vdc_min-Regler, Vdc_max-Regler).		
Abhängigkeit:	Die wirksame Nachstellzeit ergibt sich unter Berücksichtigung von p1243 (Vdc_max-Regler Dynamikfaktor).		
Hinweis:	p1251 = 0: Der Integralanteil ist deaktiviert.		
p1252[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit / Vdc_reg t_Vorhalt		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Vorhaltezeitkonstante für den Regler der Zwischenkreisspannung (Vdc_min-Regler, Vdc_max-Regler).		
Abhängigkeit:	Die wirksame Vorhaltezeit ergibt sich unter Berücksichtigung von p1243 (Vdc_max-Regler Dynamikfaktor).		
p1254	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel / Vdc_max Erf Einpeg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Aktiviert/deaktiviert die automatische Erfassung des Einschaltpegels für den Vdc_max-Regler.		
Wert:	0: Automatische Erfassung gesperrt 1: Automatische Erfassung freigegeben		


p1255[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle / Vdc_min t_schwelle		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 1800.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitschwelle für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung). Bei Überschreitung erfolgt die Auslösung eines Fehlers, der auf eine gewünschte Reaktion parametrierbar werden kann. Voraussetzung: p1256 = 1		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07406		
Achtung:	Wenn eine Zeitschwelle parametrierbar ist, sollte auch der Vdc_max-Regler aktiviert sein (p1240 = 3), damit der Antrieb beim Verlassen der Vdc_min-Regelung, aufgrund der Zeitüberschreitung, und bei Fehlerreaktion AUS3 nicht mit Überspannung abschaltet. Es ist auch möglich, die AUS3-Rücklaufzeit p1135 zu erhöhen.		
p1256[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) / Vdc_min Reaktion		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Reaktion für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung).		
Wert:	0: Vdc stützen bis Unterspg., n<p1257 -> F07405 1: Vdc stützen bis Unterspg., n<p1257 -> F07405, t>p1255 -> F07406		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07405, F07406		
p1257[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle / Vdc_min n_schwelle		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 50.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlschwelle für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung). Bei Unterschreitung erfolgt die Auslösung eines Fehlers, der auf eine gewünschte Reaktion parametrierbar werden kann.		
r1258	CO: Vdc-Regler Ausgang / Vdc_reg Ausgang		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6220
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ausgangs des Vdc-Reglers (Regler für Zwischenkreisspannung).		

Hinweis: Die generatorische Leistungsgrenze p1531 dient bei Vektorregelung zur Vorsteuerung des Vdc_max-Reglers. Je kleiner die Leistungsgrenze eingestellt ist, um so kleiner sind die Korrektursignale des Reglers bei Erreichen der Spannungsgrenze.

p1278	Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung / Bremse Diagnose		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Typs der Bremsenansteuerung (mit oder ohne Diagnoseauswertung). Beispiel für Bremsenansteuerung mit Diagnoseauswertung: - Bremsenansteuerung in Booksize Motor Modules - Safe Brake Relay für AC Drive Beispiel für Bremsenansteuerung ohne Diagnoseauswertung: - Brake Relay für AC Drive		
Wert:	0: Bremsenansteuerung mit Diagnoseauswertung 1: Bremsenansteuerung ohne Diagnoseauswertung		
Hinweis:	Ist die Konfiguration der Motorhaltebremse (p1215) im Hochlauf auf "Keine Motorhaltebremse vorhanden" eingestellt, so wird eine automatische Identifikation der Motorhaltebremse durchgeführt. Wird eine Bremsenansteuerung ohne Diagnoseauswertung erkannt (z. B. Brake Relay für AC Drive), so wird der Parameter auf "Bremsenansteuerung ohne Diagnoseauswertung" gesetzt. Die Parametrierung "Bremsenansteuerung ohne Diagnoseauswertung" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1) ist nicht zulässig.		

p1280[0...n]	Vdc-Regler Konfiguration (U/f) / Vdc_reg Konfig U/f		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration des Reglers für die Zwischenkreisspannung (Vdc-Regler) in der Betriebsart U/f.		
Wert:	0: Vdc-Regler sperren 1: Vdc_max-Regler freigeben 2: Vdc_min-Regler freigeben (kinetische Pufferung) 3: Vdc_min-Regler und Vdc_max-Regler freigeben		
Hinweis:	Bei hohen Eingangsspannungen (siehe p0210) können folgende Einstellungen die Robustheit des Vdc_max-Reglers verbessern: - Eingangsspannung p0210 so klein wie möglich einstellen (dabei A07401 vermeiden). - Verrundungszeiten (p1130, p1136) einstellen. - Rücklaufzeiten (p1121) vergrößern. - Nachstellzeit des Reglers (p1291) verkleinern (Faktor 0.5). - Udc-Korrektur im Stromregler aktivieren (p1810 Bit 1 = 1) oder Vorhaltezeit des Regler (p1292) verkleinern (Faktor 0.5). Grundsätzlich wird in diesem Fall empfohlen, die Vektorregelung (p1300 = 20) zu verwenden (Vdc-Regler siehe p1240). Zur Verbesserung des Vdc_min-Reglers sind folgende Maßnahmen geeignet: - Vdc_min-Regler optimieren (siehe p1287). - Udc-Korrektur im Stromregler aktivieren (p1810 Bit 1 = 1). Wird ein Bremswiderstand am Zwischenkreis betrieben (p0219 > 0), wird die Vdc_max-Regelung automatisch ausgeschaltet.		

r1282	Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f) / Vdc_max Ein_peg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	<p>Anzeige des Einschaltpegels für den Vdc_max-Regler.</p> <p>Falls p1294 = 0 (Automatische Erfassung des Einschaltpegels = Aus), gilt: $r1282 = 1.15 \cdot \sqrt{2} \cdot p0210$ (Anschlussspannung)</p> <p>Falls p1294 = 1 (Automatische Erfassung des Einschaltpegels = Ein), gilt: $r1282 = Vdc_max - 50.0 \text{ V}$ (Vdc_max: Überspannungsschwelle des Leistungsteils) $r1282 = Vdc_max - 25.0 \text{ V}$ (für 230 V Leistungsteile)</p>		
Hinweis:	Der Vdc_max-Regler wird erst wieder ausgeschaltet, wenn die Zwischenkreisspannung die Schwelle $0.95 \cdot p1282$ unterschreitet und der Reglerausgang null ist.		
p1283[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f) / Vdc_max Dyn_faktor		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	<p>Einstellung des Dynamikfaktors für den Regler der Zwischenkreisspannung (Vdc_max-Regler).</p> <p>100 % bedeutet, dass p1290, p1291 und p1292 (Verstärkung, Nachstellzeit und Vorhaltezeit) entsprechend ihrer Grundeinstellungen verwendet werden, basierend auf einer theoretischen Regloptimierung.</p> <p>Ist eine nachträgliche Optimierung notwendig, so kann dies über den Dynamikfaktor erfolgen. Dabei werden p1290, p1291, p1292 mit dem Dynamikfaktor p1283 bewertet.</p>		
p1284[0...n]	Vdc_max-Regler Zeitschwelle (U/f) / Vdc_max t_schwelle		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 4.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der die Überwachungszeit des Vdc_max-Regler. Wenn dauerhaft die Rücklaufzeit des Drehzahlsollwertes länger angehalten wird, als die eingestellte Zeit, wird mit Störmeldung F7404 abgeschaltet.		

p1285[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Ein_peg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 65 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 76 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Einschaltpegels für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung). Der Wert ergibt sich wie folgt: $p1286[V] = p1285[\%] * \text{sqrt}(2) * p0210$		
Warnung:	Ein zu großer Wert beeinflusst möglicherweise den Normalbetrieb des Antriebs negativ.		
			
r1286	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Ein_peg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Anzeige des Einschaltpegels für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung).		
Hinweis:	Der Vdc_min-Regler wird erst wieder ausgeschaltet, wenn die Zwischenkreisspannung die Schwelle $1.05 * p1286$ überschreitet und der Reglerausgang Null ist.		
p1287[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Dyn_faktor		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Dynamikfaktors für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung). 100 % bedeutet, dass p1290, p1291 und p1292 (Verstärkung, Nachstellzeit und Vorhaltezeit) entsprechend ihrer Grundeinstellungen basierend auf einer theoretischen Regleroptimierung verwendet werden. Ist eine nachträgliche Optimierung notwendig, so kann dies über den Dynamikfaktor erfolgen. Dabei werden p1290, p1291, p1292 mit dem Dynamikfaktor p1287 bewertet.		
p1288[0...n]	Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f) / Vdc_max Faktor HLG		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.500
Beschreibung:	Einstellung des Rückkopplungsfaktors für den Hochlaufgeber. Dessen Rampenzeiten werden relativ zum Ausgangssignal des Vdc_Max-Reglers verlangsamt.		
Hinweis:	Bei Werten von p1288 = 0.0 bis 0.5 wird die Reglerdynamik intern automatisch adaptiert.		

p1290[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f) / Vdc_reg Kp		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	100.00	1.00

Beschreibung: Einstellung der Proportionalverstärkung für den Vdc-Regler (Regler für Zwischenkreisspannung).
Hinweis: Der Verstärkungsfaktor ist proportional zur Kapazität des Zwischenkreises.
Der Parameter wird auf einen Wert voreingestellt, der optimal zur Kapazität des Leistungsteils passt.

p1291[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f) / Vdc_reg Tn		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	10000 [ms]	40 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Nachstellzeit für den Vdc-Regler (Regler für Zwischenkreisspannung).

p1292[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f) / Vdc_reg t_Vorhalt		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	1000 [ms]	10 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Vorhaltezeitkonstante für den Vdc-Regler (Regler für Zwischenkreisspannung).

p1293[0...n]	Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f) / Vdc_min Ausg_begr		
PM240	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [Hz]	600.00 [Hz]	600.00 [Hz]

Beschreibung: Einstellung der Ausgangsbegrenzung für den Vdc_min-Regler (Regler für Zwischenkreisunterspannung).

p1294	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel (U/f) / Vdc_max Erf Einpeg		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Aktiviert/deaktiviert die automatische Erfassung des Einschaltpegels für den Vdc_max-Regler. Bei ausgeschalteter Erfassung wird die Einsatzschwelle r1282 für den Vdc_max-Regler aus der parametrisierten Anschlussspannung p0210 ermittelt.		
Wert:	0: Automatische Erfassung gesperrt 1: Automatische Erfassung freigegeben		
p1295[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f) / Vdc_min t_schwelle		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 10000.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitschwelle für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung). Bei Überschreitung erfolgt die Auslösung eines Fehlers, der auf eine gewünschte Reaktion parametrisiert werden kann. Voraussetzung: p1296 = 1		
Achtung:	Wenn eine Zeitschwelle parametrisiert ist, sollte auch der Vdc_max-Regler aktiviert sein (p1280 = 3), damit der Antrieb beim Verlassen der Vdc_min-Regelung aufgrund der Zeitüberschreitung und bei Fehlerreaktion AUS3 nicht mit Überspannung abschaltet. Es ist auch möglich, die AUS3-Rücklaufzeit p1135 zu erhöhen.		
p1296[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Reaktion		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Reaktion für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung).		
Wert:	0: Vdc stützen bis Unterspg., n<p1297 -> F07405 1: Vdc stützen bis Unterspg., n<p1297 -> F07405, t>p1295 -> F07406		
Hinweis:	Zu p1296 = 1: In p1135 ist eine Schnellhaltrampe ungleich Null einzugeben, damit es beim Auslösen von F07406 nicht zur Überstromabschaltung kommt.		

p1297[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f) / Vdc_min n_schwelle		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 50.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlschwelle für den Vdc_min-Regler (kinetische Pufferung). Bei Unterschreitung erfolgt die Auslösung eines Fehlers, der auf eine gewünschte Reaktion parametrierbar werden kann.		
r1298	CO: Vdc-Regler Ausgang (U/f) / Vdc_reg Ausgang		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6320
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ausgangs des Vdc-Reglers (Regler für Zwischenkreisspannung).		
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1590, 1690, 5060, 6300
CU250S_S_PN			
	Min 20	Max 23	Werkseinstellung 21
Beschreibung:	Einstellung der Steuerungs- oder Regelungsart eines Antriebs.		
Wert:	20: Drehzahlregelung (geberlos) 21: Drehzahlregelung (mit Geber) 23: Drehmomentregelung (mit Geber)		
Abhängigkeit:	Ohne Eingabe eines Gebertyps (p0400) ist keine Drehzahl- oder Drehmomentregelung (mit Geber) wählbar. Siehe auch: p0108, p0300, p0311, p0400, p1501		
Hinweis:	Nur bei Anwahl der Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) kann im Betrieb auf Drehmomentregelung umgeschaltet werden (p1501). Bei Umschaltung ändert sich nicht die Einstellung von p1300. In diesem Fall wird in r1407 Bit 2 und 3 der aktuelle Zustand angezeigt. Bei geberlosem Betrieb (p1404 = 0 oder p1300 = 20) gilt: - Die folgende Bedingung muss erfüllt sein: $p1800 \geq n / (2 * p0115[0])$, $n = 1, 2, \dots$ - Bei Motoren mit kleiner Leistung (< 300 W) wird empfohlen $n \geq 2$ einzustellen. - nicht möglich bei permanenterregten Synchronmotoren		
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1590, 1690, 5060, 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 23	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Steuerungs- oder Regelungsart eines Antriebs.		

Wert:	0: U/f-Steuerung mit linearer Charakteristik 1: U/f-Steuerung mit linearer Charakteristik und FCC 2: U/f-Steuerung mit parabolischer Charakteristik 3: U/f-Steuerung mit parametrierbarer Charakteristik 4: U/f-Steuerung mit linearer Charakteristik und ECO 5: U/f-Steuerung für frequenzgenauen Antrieb (Textilbereich) 6: U/f-Steuerung für frequenzgenauen Antrieb und FCC 7: U/f-Steuerung für parabolische Charakteristik und ECO 19: U/f-Steuerung mit unabhängigem Spannungssollwert 20: Drehzahlregelung (geberlos) 21: Drehzahlregelung (mit Geber) 22: Drehmomentregelung (geberlos) 23: Drehmomentregelung (mit Geber)
Abhängigkeit:	Ohne Eingabe eines Gebertyps (p0400) ist keine Drehzahl- oder Drehmomentregelung (mit Geber) wählbar. Bei permanent erregten Synchronmotoren ist ein Betrieb mit Drehzahlregler nicht möglich. Siehe auch: p0108, p0300, p0311, p0400, p1501
Achtung:	In den U/f-Steuerungsarten mit Eco-Modus (p1300 = 4, 7) ist eine aktive Schlupfkompensation notwendig. Die Skalierung der Schlupfkompensation (p1335) ist so einzustellen, dass der Schlupf vollständig ausgeglichen wird (in der Regel 100 %). Der Eco-Mode wirkt nur im stationären Betrieb und bei nicht überbrücktem Hochlaufgeber. Bei Analogssollwerten ist gegebenenfalls beim Hochlaufgeber über p1148 die Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv zu erhöhen, um den Stationärszustand sicher zu signalisieren.
Hinweis:	Nur bei Anwahl der Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) kann im Betrieb auf Drehmomentregelung umgeschaltet werden (p1501). Bei Umschaltung ändert sich nicht die Einstellung von p1300. In diesem Fall wird in r1407 Bit 2 und 3 der aktuelle Zustand angezeigt.

p1302[0...n]	U/f-Steuerung Konfiguration / U/f Konfig				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die U/f-Steuerung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	03	Motorhaltebremse mit konstanter Stopfrequenz	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 03: Bei gesetztem Bit wird beim Stillsetzen des Antriebs die Startfrequenz der Motorhaltebremse auch dann nicht unterschritten, wenn die aktuelle Schlupffrequenz kleiner ist als die Startfrequenz.				

p1310[0...n]	Spannungsanhebung permanent / U_anhebung perm		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 6300
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [%]	250.0 [%]	50.0 [%]
Beschreibung:	Definiert die Spannungsanhebung in [%] bezogen auf den Motor-Bemessungsstrom (p0305). Die Höhe der permanenten Spannungsanhebung wird mit steigender Frequenz zurückgenommen, so dass bei Motor-Bemessungsfrequenz die Motor-Bemessungsspannung anliegt. Die Höhe der Anhebung in Volt ist bei Frequenz Null wie folgt definiert: $\text{Spannungsanhebung [V]} = 1.732 \times \text{p0305 (Motor-Bemessungsstrom [A])} \times \text{r0395 (Ständer-/Primärteilmotowiderstand [Ohm])} \times \text{p1310 (Spannungsanhebung permanent [\%])} / 100 \%$		

Bei kleinen Ausgangsfrequenzen ist nur eine kleine Ausgangsspannung zur Aufrechterhaltung des Motorflusses vorhanden. Die Ausgangsspannung kann jedoch zu gering sein, um Folgendes zu tun:

- Den Asynchronmotor aufmagnetisieren.
- Die Last halten.
- Verluste im System ausgleichen.

Die Ausgangsspannung kann daher mit p1310 angehoben werden.

Die Spannungsanhebung kann sowohl bei einer linearen als auch einer quadratischen U/f-Kennlinie angewendet werden.

Abhängigkeit: Die Stromgrenze p0640 begrenzt die Anhebung.

Die permanente Spannungsanhebung (p1310) hat bei Vektorregelung keine Auswirkung, da der Umrichter die optimalen Betriebsbedingungen selbständig setzt.

Siehe auch: p1300, p1311, p1312, r1315

Achtung: Die Spannungsanhebungen erhöhen die Motorerwärmung (insbesondere im Stillstand).

Hinweis: Die Spannungsanhebung wirkt nur bei U/f-Steuerung (p1300).

Die Anhebungswerte werden miteinander kombiniert, wenn die permanente Spannungsanhebung (p1310) in Verbindung mit anderen Anhebungsparametern verwendet wird (Beschleunigungsanhebung (p1311), Spannungsanhebung für Anlauf (p1312)).

Diesen Parametern werden allerdings folgende Prioritäten zugewiesen: p1310 > p1311, p1312

p1311[0...n] Spannungsanhebung bei Beschleunigung / U_anhebung Beschl

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 6300
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.0 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Beschreibung: p1311 bewirkt nur eine Spannungsanhebung im Hochlauf und erzeugt ein zusätzliches Moment für die Beschleunigung.

Die Spannungsanhebung erfolgt auf eine positive Sollwertanhebung und verschwindet, sobald der Sollwert erreicht ist. Auf- und Abbau der Spannungsanhebung werden geglättet.

Die Höhe der Anhebung in Volt ist bei Frequenz Null wie folgt definiert:

$\text{Spannungsanhebung [V]} = 1.732 \cdot p0305 \text{ (Motor-Bemessungsstrom [A])} \times r0395 \text{ (Ständer-/Primärteilerwiderstand [Ohm])} \times p1311 \text{ (Spannungsanhebung bei Beschleunigung [\%])} / 100 \%$

Abhängigkeit: Die Stromgrenze p0640 begrenzt die Anhebung.

Siehe auch: p1300, p1310, p1312, r1315

Achtung: Die Spannungsanhebung führt zu einer größeren Motorerwärmung.

Hinweis: Die Spannungsanhebung bei Beschleunigung kann die Reaktion auf kleine, positive Sollwertänderungen verbessern.

Priorisierung der Spannungsanhebungen: siehe p1310

p1312[0...n] Spannungsanhebung bei Anlauf / U_anhebung Anlauf

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 6300
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.0 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Beschreibung: Einstellung zur zusätzlichen Spannungsanhebung im Hochlauf, jedoch nur für den ersten Beschleunigungsvorgang.

Die Spannungsanhebung erfolgt auf eine positive Sollwertanhebung und verschwindet, sobald der Sollwert erreicht ist. Auf- und Abbau der Spannungsanhebung werden geglättet.

Abhängigkeit: Die Stromgrenze p0640 begrenzt die Anhebung.

Siehe auch: p1300, p1310, p1311, r1315

Achtung: Die Spannungsanhebung führt zu einer größeren Motorerwärmung.

Hinweis: Die Spannungsanhebung bei Beschleunigung kann die Reaktion auf kleine, positive Sollwertänderungen verbessern.
Priorisierung der Spannungsanhebungen: siehe p1310

r1315 Spannungsanhebung gesamt / U_anhebung ges

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Beschreibung: Anzeige der gesamten resultierenden Spannungsanhebung in Volt.
r1315 = p1310 + p1311 + p1312

Abhängigkeit: Siehe auch: p1310, p1311, p1312

p1317[0...n] U/f-Steuerung Aktivierung / Uf Akt

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1590, 5730
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung zur Aktivierung der U/f-Steuerung mit linearer Kennlinie.

Wert:
0: Deaktiviert (p1300 wirkt)
1: Aktiviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p1318, p1319, p1326, p1327

Hinweis: Ab Firmware-Version 4.3 gilt:

Mit Aktivierung der U/f-Steuerung wird automatisch die Resonanzdämpfung aktiviert. Um einen reinen Diagnosebetrieb ohne Einfluss von Istwerten zu erhalten, muss die Resonanzdämpfung ausgeschaltet werden (p1338 = 0).
Außerdem wirken bei aktivierter U/f-Steuerung folgende Funktionen:

- Vdc-Regler (p1240, p1244, p1248, p1250).
- Die Hochlauframpe wird durch die eingestellte M-, P- und I-Grenze begrenzt (p0326, p0341, p0342, p0640, p1520, p1521, p1530, p1531, p1498).
- Der Hochlaufgeber wird angehalten, wenn der Stromistwert die in p0640 eingestellte Stromgrenze überschreitet.

p1318[0...n] U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit / Uf t_Hoch_Rück

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Beschreibung: Einstellung der Hoch- und Rücklaufzeit bei der U/f-Steuerung.
Diese Zeit benötigt der Hochlaufgeber, um von Null aus die Maximaldrehzahl (p1082) zu erreichen.


Abhängigkeit: Siehe auch: p1317, p1319, p1326, p1327

Hinweis: Diese Rampe dient dem Kippschutz und ist unabhängig von einem eventuell vorhandenen Hochlaufgeber.

p1319[0...n]	U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null / Uf U bei f=0 Hz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 50.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	Die lineare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 0 Hz/p1319 und p1326/p1327 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Spannung bei Frequenz = 0 Hz an.		
Abhängigkeit:	Die U/f-Steuerung wird über p1317 = 1 aktiviert. Siehe auch: p1317, p1326, p1327		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1319 und p1326/p1327 wird linear interpoliert.		
p1320[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1 / Uf Kennlinie f1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Frequenz des ersten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Auswahl der frei programmierbaren Kennlinie über p1300 = 3. Für die Frequenzwerte gilt: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. Andernfalls wird mit einer Standardkennlinie gefahren, die den Motornennpunkt enthält. Siehe auch: p1300, p1310, p1311, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 wird linear interpoliert. Die Spannungsanhebung beim Beschleunigen (p1311) wird auch auf die frei programmierbare U/f-Kennlinie angewendet.		
p1321[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1 / Uf Kennlinie U1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Spannung des ersten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Auswahl der frei programmierbaren Kennlinie über p1300 = 3. Siehe auch: p1310, p1311, p1320, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 wird linear interpoliert. Die Spannungsanhebung beim Beschleunigen (p1311) wird auch auf die frei programmierbare U/f-Kennlinie angewendet.		

p1322[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2 / Uf Kennlinie f2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Frequenz des zweiten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Für die Frequenzwerte gilt: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. Andernfalls wird mit einer Standardkennlinie gefahren, die den Motornennpunkt enthält. Siehe auch: p1310, p1311, p1320, p1321, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327		
p1323[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2 / Uf Kennlinie U2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Spannung des zweiten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1324, p1325, p1326, p1327		
p1324[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3 / Uf Kennlinie f3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Frequenz des dritten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Für die Frequenzwerte gilt: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. Andernfalls wird mit einer Standardkennlinie gefahren, die den Motornennpunkt enthält. Siehe auch: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1325, p1326, p1327		
p1325[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3 / Uf Kennlinie U3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Spannung des dritten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1326, p1327		

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz / Uf Kennlinie f		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 10000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Die lineare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 0 Hz/p1319 und p1326/p1327 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Frequenz des oberen Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Die U/f-Steuerung wird über p1317 = 1 aktiviert. Siehe auch: p1317, p1319, p1327		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1319 und p1326/p1327 wird linear interpoliert.		
p1326[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4 / Uf Kennlinie f4		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 10000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Frequenz des vierten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Auswahl der frei programmierbaren Kennlinie über p1300 = 3. Für die Frequenzwerte gilt: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326 Andernfalls wird mit einer Standardkennlinie gefahren, die den Motornennpunkt enthält. Siehe auch: p1310, p1311, p1317, p1319, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1327		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 wird linear interpoliert. Bei Ausgangsfrequenzen oberhalb von p1326 wird die Kennlinie mit der Steigung zwischen den Kennlinienpunkten p1324/p1325 und p1326/p1327 extrapoliert. Die Spannungsanhebung beim Beschleunigen (p1311) wird auch auf die frei programmierbare U/f-Kennlinie angewendet.		
p1327[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Spannung / Uf Kennlinie U		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	Die lineare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 0 Hz/p1319 und p1326/p1327 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Spannung des oberen Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Die U/f-Steuerung wird über p1317 = 1 aktiviert. Siehe auch: p1317, p1319, p1326		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1319 und p1326/p1327 wird linear interpoliert.		

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4 / Uf Kennlinie U4		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	Die programmierbare Kennlinie für die U/f-Steuerung wird durch 4 Punkte und 0 Hz/p1310 festgelegt. Dieser Parameter gibt die Spannung des vierten Punktes der Kennlinie vor.		
Abhängigkeit:	Auswahl der frei programmierbaren Kennlinie über p1300 = 3. Siehe auch: p1310, p1311, p1317, p1319, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326		
Hinweis:	Zwischen den Punkten 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 wird linear interpoliert. Die Spannungsanhebung beim Beschleunigen (p1311) wird auch auf die frei programmierbare U/f-Kennlinie angewendet.		
p1330[0...n]	Cl: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig / Uf U_soll unabh		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2001	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Spannungssollwert bei U/f-Steuerung mit unabhängigem Spannungssollwert (p1300 = 19).		
Abhängigkeit:	Auswahl der U/f-Steuerung mit unabhängigem Spannungssollwert über p1300 = 19. Siehe auch: p1300		
p1333[0...n]	U/f-Steuerung FCC Startfrequenz / Uf FCC f_Start		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Startfrequenz, bei der FCC (Flux Current Control) aktiviert wird.		
Abhängigkeit:	Es muss die entsprechende Betriebsart eingestellt sein (p1300 = 1, 6).		
Warnung:	Ein zu kleiner Wert kann zu Instabilitäten führen.		
			
Hinweis:	Bei p1333 = 0 Hz wird die FCC-Startfrequenz automatisch auf 6 % der Motor-Bemessungsfrequenz eingestellt.		
p1334[0...n]	U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz / Schlupfkomp Start		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Startfrequenz der Schlupfkompensation.		
Hinweis:	Bei p1334 = 0 wird die Startfrequenz der Schlupfkompensation automatisch auf 6 % der Motor-Bemessungsfrequenz eingestellt.		

p1335[0...n]	Schlupfkompensation Skalierung / Schlupfkomp Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 6310
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 600.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Sollwertes der Schlupfkompensation in [%] bezogen auf r0330 (Motor-Bemessungsschlupf). p1335 = 0.0 %: Schlupfkompensation deaktiviert. p1335 = 100.0 %: Der Schlupf wird vollständig kompensiert.		
Abhängigkeit:	Voraussetzung für eine genaue Schlupfkompensation bei p1335 = 100 % sind exakte Parameter des Motors (p0350 ... p0360). Bei nicht genau bekannten Motorparametern kann durch Variation von p1335 ebenfalls eine exakte Kompensation erzielt werden.		
Hinweis:	Bei den U/f-Steuerungsarten mit Eco-Optimierung (4 und 7) muss die Schlupfkompensation aktiviert werden um einen korrekten Betrieb zu gewährleisten. Die Schlupfkompensation bewirkt, dass die Motordrehzahl unabhängig von der Belastung konstant gehalten wird. Die Verringerung der Motordrehzahl mit steigender Belastung ist eine typische Eigenschaft von Asynchronmotoren. Bei Synchronmotoren tritt dieser Effekt nicht auf und der Parameter hat hier auch keine Wirkung. Bei den Steuerungsbetriebsarten p1300 = 5 und 6 (Textilbereich) wird die Schlupfkompensation intern ausgeschaltet, um die Ausgangsfrequenz exakt einstellen zu können. Wird p1335 während der Inbetriebnahme verändert (p0010 > 0), so kann es vorkommen, dass der alte Wert nicht mehr einstellbar ist. Das liegt daran, dass sich die dynamischen Grenzen von p1335 durch Parameter geändert haben, die in der Inbetriebnahme eingestellt wurden (z. B. p0300).		
p1336[0...n]	Schlupfkompensation Grenzwert / Schlupfkomp Grenzw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 600.00 [%]	Werkseinstellung 250.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Grenzwertes der Schlupfkompensation in [%] bezogen auf r0330 (Motor-Bemessungsschlupf).		
r1337	CO: Schlupfkompensation Istwert / Schlupfkomp Istw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des tatsächlich kompensierten Schlupfes in [%] bezogen auf r0330 (Motor-Bemessungsschlupf).		
Abhängigkeit:	p1335 > 0 %: Schlupfkompensation aktiv. Siehe auch: p1335		

p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung / Uf Res_dämpf Verst		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
Beschreibung:	Einstellung der Verstärkung zur Resonanzdämpfung bei U/f-Steuerung. Mit der Resonanzdämpfung werden Schwingungen im U/f-Betrieb gedämpft, die häufig bei Asynchronmotoren in bestimmten Drehzahlbereichen und bei Synchronmotoren bereits oberhalb kleiner Drehzahlen auftreten.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1317, p1339, p1349		
Hinweis:	Die Resonanzdämpfung wirkt in folgenden Bereichen: - Aktiv: 3.1 Hz ... p1349 - Aufbau (linear): 3.1 ... 4.77 Hz - Abbau (linear): 0.95 * p1349 ... p1349 Bei Wert = 1 wird bei einer Schwingungsamplitude des Bemessungsstromes die Bemessungsschlupffrequenz bei Asynchronmotoren bzw. 10 Hz bei Synchronmotoren aufgeschaltet.		
p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung / Uf Res_dämpf Verst		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690, 6310
CU250S_V_PN			
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Einstellung der Verstärkung zur Resonanzdämpfung bei U/f-Steuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1300, p1339, p1349		
Hinweis:	Die Resonanzdämpfung dämpft Schwingungen des Wirkstroms, welche häufig im Leerlauf auftreten. Die Resonanzdämpfung ist in einem Bereich ab ungefähr 6 % der Motor-Bemessungsfrequenz (p0310) aktiv. Die Abschaltfrequenz wird durch p1349 bestimmt. Bei den Steuerungsbetriebsarten p1300 = 5 und 6 (Textilbereich) wird die Resonanzdämpfung intern ausgeschaltet, um die Ausgangsfrequenz exakt einstellen zu können.		
p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante / Uf Res_dämpf T		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5300
CU250S_S_PN			
	Min 1.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Filterzeitkonstante zur Resonanzdämpfung bei U/f-Steuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1317, p1338, p1349		
Hinweis:	Die Filterzeitkonstante muss größer als die Schwingungsperiode der zu dämpfenden Schwingung sein.		

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante / Uf Res_dämpf T		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min 1.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Filterzeitkonstante zur Resonanzdämpfung bei U/f-Steuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1300, p1338, p1349		
p1340[0...n]	I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung / I_max_reg Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 0.500	Werkseinstellung 0.000
Beschreibung:	<p>Einstellung der Proportionalverstärkung des I_max-Frequenzreglers.</p> <p>Der I_max-Regler senkt den Umrichter Ausgangsstrom, wenn der Maximalstrom (r0067) überschritten wird.</p> <p>In den U/f-Betriebsarten (p1300) wird zur I_max-Regelung jeweils ein Regler der auf die Ausgangsfrequenz wirkt und ein Regler der auf die Ausgangsspannung wirkt eingesetzt. Der Frequenzregler verringert den Strom, indem er die Umrichter Ausgangsfrequenz reduziert. Die Reduzierung erfolgt bis zu einer Minimalfrequenz (zweifacher Nennschlupf). Wenn die Überstrombedingung durch diese Maßnahme nicht erfolgreich beseitigt werden kann, wird die Umrichter Ausgangsspannung mit Hilfe des I_max-Spannungsreglers verringert. Ist die Überstrombedingung nicht mehr gegeben, erfolgt ein Hochlauf an der durch p1120 (Hochlaufzeit) eingestellten Rampe.</p>		
Abhängigkeit:	In den U/f-Betriebsarten (p1300) für Textilanwendungen und bei externem Spannungssollwert wird nur der I_max-Spannungsregler verwendet.		
Achtung:	<p>Beim Deaktivieren des I_max-Reglers ist Folgendes zu beachten:</p> <p>Der Ausgangsstrom wird bei Überschreitung des Maximalstroms (r0067) nun nicht mehr verringert, aber dennoch werden Überstromwarnungen generiert. Bei Überschreiten der Überstromgrenzen (r0209) wird der Antrieb abgeschaltet.</p>		
Hinweis:	<p>Der I_max-Begrenzungsregler wird unwirksam, wenn der Hochlaufgeber mit p1122 = 1 deaktiviert wird.</p> <p>p1341 = 0: I_max-Frequenzregler deaktiviert und I_max-Spannungsregler im gesamten Drehzahlbereich aktiviert.</p>		
p1341[0...n]	I_max-Frequenzregler Nachstellzeit / I_max_reg Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 50.000 [s]	Werkseinstellung 0.300 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit für den I_max-Frequenzregler.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1340		
Hinweis:	<p>Mit p1341 = 0 wird der Strombegrenzungsregler mit Eingriff auf die Frequenz deaktiviert und es ist nur noch der Strombegrenzungsregler mit Eingriff auf die Ausgangsspannung aktiv (p1345, p1346).</p> <p>Bei Leistungsteilen mit Rückspeisung (PM250, PM260) wird die Strombegrenzungsregelung bei generatorischer Last immer über den Frequenzeingriff realisiert. Mit p1340 = p1341 = 0 wird diese Strombegrenzung deaktiviert.</p>		

r1343	CO: I_{max}-Regler Frequenzausgang / I_{max}_reg f_{ausg}		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			

Min

- [1/min]

Max

- [1/min]

Werkseinstellung

- [1/min]

Beschreibung: Anzeige der effektiven Frequenzbegrenzung.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p1340

r1344	I_{max}-Regler Spannungsausgang / I_{max}_reg U_{ausg}		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			

Min

- [Veff]

Max

- [Veff]

Werkseinstellung

- [Veff]

Beschreibung: Anzeige des Betrags der Spannung, um den die Umrichter Ausgangsspannung reduziert wird.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p1340

p1345[0...n]	Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung / DCBRK Kp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

0.000

Max

100000.000

Werkseinstellung

0.000

Beschreibung: Einstellung der Proportionalverstärkung für die Gleichstrombremsung (p1230, p1231).**Abhängigkeit:** Siehe auch: p1346**Hinweis:** Bei der Gleichstrombremsung ist die Stromregleradaption nicht wirksam.

p1345[0...n]	I_{max}-Spannungsregler Proportionalverstärkung / I_{max}_U_{reg} Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			

Min

0.000

Max

100000.000

Werkseinstellung

0.000

Beschreibung: Einstellung der Proportionalverstärkung für den I_{max}-Spannungsregler.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p1340**Hinweis:** Die Reglereinstellungen werden auch im Stromregler der Gleichstrombremsung (siehe p1232) verwendet.

p1346[0...n]	Gleichstrombremsung Nachstellzeit / DCBRK Tn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

0.000 [ms]

Max

50.000 [ms]

Werkseinstellung

0.030 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Nachstellzeit für die Gleichstrombremsung (p1230, p1231).**Abhängigkeit:** Siehe auch: p1345

Hinweis: Bei p1346 = 0 gilt:
Die Nachstellzeit der Gleichstrombremsung ist deaktiviert.

p1346[0...n]	I_max-Spannungsregler Nachstellzeit / I_max_U_reg Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 50.000 [s]	Werkseinstellung 0.030 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit für den I_max-Spannungsregler.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1340		
Hinweis:	Die Reglereinstellungen werden auch im Stromregler der Gleichstrombremsung verwendet (siehe p1232). Bei p1346 = 0 gilt: Die Nachstellzeit des I_max-Spannungsregler ist deaktiviert.		

r1348	CO: U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert / U/f Eco-Fakt Istw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6300
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des ermittelten Economic-Faktors bei der Verbrauchsoptimierung des Motors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1335		
Hinweis:	Der Wert wird nur bei Betriebsarten mit Economic ermittelt (p1300 = 4, 7).		

p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz / Uf Res_dämpf f_max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 3000.00 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Ausgangsfrequenz für die Resonanzdämpfung bei U/f-Betrieb. Oberhalb dieser Ausgangsfrequenz ist die Resonanzdämpfung nicht aktiv.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1338, p1339		
Hinweis:	Die Resonanzdämpfung wirkt in folgenden Bereichen: - Aktiv: 3.1 Hz ... p1349 - Aufbau (linear): 3.1 ... 4.77 Hz - Abbau (linear): 0.95 * p1349 ... p1349		

p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz / Uf Res_dämpf f_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Ausgangsfrequenz für die Resonanzdämpfung bei U/f-Betrieb. Oberhalb dieser Ausgangsfrequenz ist die Resonanzdämpfung nicht aktiv.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1338, p1339		

Hinweis: Bei p1349 = 0 wird die Umschaltgrenze automatisch auf 95 % der Motornennfrequenz eingestellt, höchstens jedoch auf 45 Hz.

p1350[0...n]	Sanftanlauf / Sanftanlauf		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1690
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung, ob die Spannung während der Aufmagnetisierungsphase stetig aufgebaut wird (p1350 = 1, Ein) oder ob sie direkt auf die Spannungsanhebung springt (p1350 = 0, Aus).		
Wert:	0: Aus 1: Ein		
Hinweis:	Die Einstellungen für diesen Parameter besitzen folgende Vor- und Nachteile: 0 = Aus (direkt auf Spannungsanhebung springen) Vorteil: Fluss wird schnell aufgebaut -> Drehmoment ist schnell verfügbar Nachteil: Motor kann sich beim Aufmagnetisieren bewegen 1 = Ein (stetiger Spannungsaufbau) Vorteil: Bewegung des Motors ist weniger wahrscheinlich Nachteil: Fluss wird langsamer aufgebaut -> Drehmoment ist später verfügbar		
p1351[0...n]	CO: Motorhaltebremse Startfrequenz / Bremse f_Start		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min -300.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Frequenzsetzwertes am Ausgang der Schlupfkompensation beim Anfahren mit Motorhaltebremse.		
Abhängigkeit:	Mit Setzen von p1351 > 0 wird automatisch die Schlupfkompensation eingeschaltet (p1335 = 100 %). Siehe auch: p1302, p1352		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
Hinweis:	Verschaltet mit p1352 entspricht ein Wert von 100 % dem Motor-Bemessungsschlupf (r0330).		
p1352[0...n]	CI: Motorhaltebremse Startfrequenz Signalquelle / Bremse f_Start		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6310
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1351[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Frequenzsetzwert am Ausgang der Schlupfkompensation beim Anfahren mit Motorhaltebremse.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1216		
Hinweis:	Ein Wert von 100 % entspricht dem Motor-Bemessungsschlupf (r0330). Das Setzen der Startfrequenz beginnt nach der Aufmagnetisierung (siehe p0346, r0056.4) und endet nach Ablauf der Bremsen-Öffnungszeit (p1216) und dem Erreichen der Startfrequenz (p1334). Bei einem Setzwert von Null findet kein Setzvorgang statt.		

p1400[0...n]		Drehzahlregelung Konfiguration / n_reg Konfig			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1590, 5490	
CU250S_S_PN					
	Min		Max	Werkseinstellung	
	-		-	0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin	
Beschreibung: Einstellung der Konfiguration für die Drehzahlregelung.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	03	Referenzmodell Drehzahlsollwert I-Anteil	Ein	Aus	5030
	04	Momentenbegrenzung motorisch/generato- risch aktiv	Ja	Nein	-
	05	Kp-/Tn-Adaption aktiv	Ja	Nein	-
	07	Interpolation Drehzahlreglervorsteuerung aktiv	Ja	Nein	-
	08	Interpolation Momentensollwert aktiv	Ja	Nein	-
	09	Dämpfung bei geberlos gesteuerten Betrieb	Ja	Nein	-
	10	Drehzahlvorsteuerung	Zu Symmetrierung	Zu Sollw_filter 2	-
	11	Geberloser Betrieb Drehzahlistwert Start- wert	Sollwert	0.0	-
	12	Geberloser Betrieb Umschaltung	Stationär	Bei Beschleunigung	-
	13	Motorisch/Generatorisch abhängig von	Drehzahlsollwert	Drehzahlistwert	-
	16	I-Anteil bei Begrenzung	Frei	Anhalten	-
	18	Trägheitsschätzer aktiv	Ja	Nein	-
	22	Trägheitsschätzer Wert bei Impulssperre erhalten	Ja	Nein	-
Hinweis: Zu Bit 07: Der Interpolator ist nur bei taktsynchronem PROFIBUS-Betrieb und bei vom Master empfangenem Lebenszeichen (STW 2.12 ... STW 2.15) wirksam. Außerdem entsteht bei aktivem Dynamic Servo Control (DSC) eine zusätzliche Totzeit von einem Drehzahlreglertakt. Zu Bit 10: Das Vorsteuersignal über Konnektoreingang p1430 wird bei p1402.4 = 1 (Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber) nur bei p1400.10 = 0 (Zu Sollw_filter 2) wirksam. Zu Bit 11: Wenn sich der Motor bei Impulsfreigabe dreht, dann ist p1400.11 = 1 (Startwert = Sollwert) mit passendem Vorzeichen zu empfehlen. Steht der Motor bei Impulsfreigabe, dann ist p1400.11 = 0 (Startwert = 0.0) zu empfehlen. Zu Bit 12: Wird die Umschaltung vom Betrieb mit Geber auf geberlosen Betrieb während der Beschleunigung (mit Schwelle von p1404) ausgeführt, so ist p1400.12 = 0 zu empfehlen. Wird die Umschaltung vom Betrieb mit Geber auf geberlosen Betrieb bei konstanter Drehzahl/Geschwindigkeit (z. B. mit einer DDS-Umschaltung oder bei Geberstörung über p0491) durchgeführt, so ist p1400.12 = 1 zu empfehlen. Zu Bit 18: Nur wirksam bei aktiviertem Funktionsmodul "Trägheitsmomentschätzer" (r0108.10 = 1). Bei Betrieb mit Geber muss zusätzlich noch p1402.4 = 1 eingestellt sein. Das Ergebnis des Trägheitsmomentschätzers wird bei aktivierter Funktion in r1493 angezeigt. Die Funktion setzt voraus, dass Drehzahlveränderungen ohne Last erfolgen. Falls eine Drehzahlverstellung unter Last erfolgen muss, sollte während dieser Zeit über Binektoreingang p1502 das geschätzte Trägheitsmoment eingefroren werden.					

p1400[0...n]	Drehzahlregelung Konfiguration / n_reg Konfig				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6490		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	1000 0000 0010 0001 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Drehzahlregelung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Automatische Kp-/Tn-Adaption aktiv	Ja	Nein	6040
	01	Geberlose Vektorregelung I-Anteil einfrieren	Ja	Nein	6040
	05	Kp-/Tn-Adaption aktiv	Ja	Nein	6040
	06	Freie Tn-Adaption aktiv	Ja	Nein	6050
	14	Momentenvorsteuerung	Immer aktiv	Bei n_reg Freigabe	6060
	15	Geberlose Vektorregelung Drehzahlvorsteuerung	Ja	Nein	6030
Hinweis:	Zu Bit 01: Bei gesetztem Bit wird der I-Anteil des Drehzahlreglers beim Wechsel in den gesteuerten Betrieb festgehalten.				

p1401[0...n]	Flussregelung Konfiguration / Flussreg Konfig				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6491		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0000 0110 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration der Flusssollwertsteuerung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Flusssollwert Sanftanlauf aktiv	Ja	Nein	6722
	01	Flusssollwert Differenzierung aktiv	Ja	Nein	6723
	02	Flussaufbau-Steuerung aktiv	Ja	Nein	6722, 6723
	06	Schnellmagnetisierung	Ja	Nein	6722
	07	Vorsteuerung Drehzahlbegrenzung	Ja	Nein	6640
Hinweis:	<p>Zu Bit 00 (nicht für permanenterregte Synchronmotoren): Bei der Aufmagnetisierung der Asynchronmaschine wird der Fluss anfänglich mit geringerer Steigung aufgebaut. Am Ende der Aufmagnetisierungszeit p0346 wird der Flusssollwert p1570 wieder erreicht.</p> <p>Zu Bit 01 (nicht für permanenterregte Synchronmotoren): Bei der Aufmagnetisierung der Asynchronmaschine wird der Fluss anfänglich mit geringerer Steigung aufgebaut. Am Ende der Aufmagnetisierungszeit p0346 wird der Flusssollwert p1570 wieder erreicht. Bei angewählter Schnellmagnetisierung (p1401.6 = 1) wird der Sanftanlauf intern deaktiviert und Warnung A07416 angezeigt.</p> <p>Kommt es bei Eintritt in den Feldschwäcbereich zu deutlichem Rippel im feldbildenden Stromsollwert (r0075), so kann die Flussdifferenzierung ausgeschaltet werden. Für schnelle Beschleunigungen ist dies jedoch ungeeignet, weil dann der Fluss langsamer abgebaut wird und die Spannungsbegrenzung anspricht.</p> <p>Zu Bit 02 (nicht für permanenterregte Synchronmotoren): Die Flussaufbausteuerung arbeitet während der Aufmagnetisierungsphase p0346 der Asynchronmaschine. Wird sie ausgeschaltet, so wird ein konstanter Stromsollwert eingepreßt und der Fluss baut sich entsprechend der Rotorzeitkonstante auf. Bei angewählter Schnellmagnetisierung (p1401.6 = 1) und bei ausgeschalteter Flussaufbausteuerung wird die Warnung A07416 angezeigt.</p> <p>Zu Bit 06 (nur für Asynchronmotoren): Die Aufmagnetisierung wird mit maximalem Strom durchgeführt (0.9 * r0067). Bei aktiver Identifikation des Ständerwiderstands (siehe p0621) wird die Schnellmagnetisierung intern deaktiviert und Warnung A07416 angezeigt. Beim Fangen eines drehenden Motors (siehe p1200) wird keine Schnellmagnetisierung durchgeführt.</p>				

Zu Bit 07:

Überschreitet die Drehzahl des Antriebs die wirksame Drehzahlgrenze des Drehzahlbegrenzungsreglers, so wird die Drehmomentgrenze bei steigender Abweichung linear bis null zurückgeführt. Dadurch verringert sich der Integralanteil des Drehzahlreglers und somit das Überspringen bei Lastabwurf (siehe auch F07901 und p2162).

p1402[0...n] Stromregelung und Motormodell Konfiguration / I_reg Konfig					
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_S_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 0100 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Stromregelung und das Motormodell.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	Geber parken bei n_ist > p1404	Ja	Nein	-
	02	Stromregleradaption aktiv	Ja	Nein	-
	03	Kippleistungsbegrenzung motorisch	Ja	Nein	-
	04	Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber	Ja	Nein	-
	05	Vorsteuerung Spannungsabfall am Widerstand	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 01: Bei gesetztem Bit wird der Geber geparkt sobald die Istdrehzahl größer als die Umschaltdrehzahl (p1404) ist. Der Geberzustand wird in r0481.14 angezeigt. Zu Bit 02: Die Stromregleradaption (p0391 ... p0393) wird nur bei gesetztem Bit gerechnet. Zu Bit 04: Nur wirksam bei Betrieb mit Geber. Bei gesetztem Bit wird die höchste Dynamik mit p1517 = 0 ms erreicht.				

p1402[0...n] Stromregelung und Motormodell Konfiguration / I_reg Konfig					
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: p0340 = 1,3		Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Stromregelung und das Motormodell.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	02	Stromregleradaption aktiv	Ja	Nein	-

p1404[0...n] Geberloser Betrieb Umschaltdrehzahl / Geberl Betr n_Um					
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1		Einheitenwahl: p0505		Funktionsplan: 1590, 5060
CU250S_S_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	0.00 [1/min]		210000.00 [1/min]		210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl zum Umschalten zwischen Betrieb mit und ohne Geber. Oberhalb dieser Drehzahl wird automatisch im geberlosen Betrieb gefahren.				
Hinweis:	Die Umschaltdrehzahl gilt für Umschaltung zwischen Betrieb mit und ohne Geber. Bei p1404 > 0 wird die wirksame Umschaltdrehzahl auf Werte größer gleich p1755 begrenzt, um den gesteuerten Betrieb zu vermeiden.				

Zum Betrieb mit und ohne Geber sind jeweils getrennte Drehzahlregler einzustellen.

- Betrieb mit Geber: p1460 (Kp), p1462 (Tn), p1461, p1463, p1457, p1458 (Drehzahlregleradaption)

- Betrieb ohne Geber: p1470 (Kp), p1472 (Tn)

Bei geberlosem Betrieb (p1404 = 0 oder p1300 = 20) gilt:

- Die Bedingung muss erfüllt sein: $p1800 \geq n / (2 * 250\mu s)$, $n = 1, 2, \dots$

- Bei Motoren mit kleiner Leistung ($< 300 \text{ W}$) wird empfohlen $n \geq 2$ einzustellen.

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler / STW n_reg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2520
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Steuerworts des Drehzahlreglers.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	08	Fahren auf Festanschlag aktiv	Ja	Nein	-
	12	Drehmomentregelung aktiv	Ja	Nein	-

r1406.4...15	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler / STW n_reg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Steuerworts des Drehzahlreglers.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	04	Drehzahlregler I-Anteil anhalten	Ja	Nein	6040
	05	Drehzahlregler I-Anteil setzen	Ja	Nein	6040
	08	Fahren auf Festanschlag	Ja	Nein	8012
	11	Statik Freigabe	Ja	Nein	6030
	12	Drehmomentregelung aktiv	Ja	Nein	6060
	15	Drehzahladaptionsregler I-Anteil setzen	Ja	Nein	-

r1407.0...22	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler / ZSW n_reg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2522
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige und BICO-Ausgang für das Zustandswort des Drehzahlreglers.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	U/f-Steuerung aktiv	Ja	Nein	-
	01	Geberloser Betrieb aktiv	Ja	Nein	-
	02	Drehmomentregelung aktiv	Ja	Nein	8010
	04	Drehzahlsollwert von DSC	Ja	Nein	2522
	05	Drehzahlregler I-Anteil angehalten	Ja	Nein	-
	06	Drehzahlregler I-Anteil gesetzt	Ja	Nein	-
	07	Momentengrenze erreicht	Ja	Nein	5610
	08	Drehmomentbegrenzung oben aktiv	Ja	Nein	5610
	09	Drehmomentbegrenzung unten aktiv	Ja	Nein	5610
	11	Drehzahlsollwert begrenzt	Ja	Nein	-
	13	Geberloser Betrieb aufgrund Störung	Ja	Nein	-

19	DSC-Lageregler begrenzt	Ja	Nein	3090
20	DSC mit Spline ein	Ja	Nein	-
21	Drehzahlvorsteuerung bei DSC mit Spline ein	Ja	Nein	-
22	Drehmomentvorsteuerung bei DSC mit Spline ein	Ja	Nein	-

Hinweis:

Zu Bit 04:

Folgende Bedingungen müssen zum Setzen auf 1 erfüllt sein:

- Konnektoreingang p1190 und p1191 müssen mit einer Signalquelle ungleich Null verschaltet sein.
- AUS1, AUS3 oder HALT2 darf nicht aktiv sein.
- Die Motordatenidentifikation darf nicht aktiv sein.
- Die Steuerungshoheit darf nicht aktiv sein.

Folgende Bedingungen können dazu führen, dass trotz gesetztem Bit die Funktion DSC nicht aktiv ist:

- Der taktsynchrone Betrieb ist nicht angewählt (r2054 ungleich 4).
- Der PROFIBUS ist nicht taktsynchron (r2064[0] ungleich 1).
- Auf Steuerungsseite ist DSC nicht eingeschaltet, damit wird KPC = 0 als Wert an CI: p1191 übermittelt.

r1407.0...17 CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler / ZSW n_reg

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2522
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung:

Anzeige des Zustandsworts des Drehzahlreglers.

Bitfeld:

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	U/f-Steuerung aktiv	Ja	Nein	-
01	Geberloser Betrieb aktiv	Ja	Nein	-
02	Drehmomentregelung aktiv	Ja	Nein	6030, 6060, 8010
03	Drehzahlregelung aktiv	Ja	Nein	6040
05	Drehzahlregler I-Anteil angehalten	Ja	Nein	6040
06	Drehzahlregler I-Anteil gesetzt	Ja	Nein	6040
07	Momentengrenze erreicht	Ja	Nein	6060
08	Drehmomentbegrenzung oben aktiv	Ja	Nein	6060
09	Drehmomentbegrenzung unten aktiv	Ja	Nein	6060
10	Statik freigegeben	Ja	Nein	6030
11	Drehzahlsollwert begrenzt	Ja	Nein	6030
12	Hochlaufgeber gesetzt	Ja	Nein	-
13	Geberloser Betrieb aufgrund Störung	Ja	Nein	-
14	I/f-Steuerung aktiv	Ja	Nein	-
15	Momentengrenze erreicht (ohne Vorsteuerung)	Ja	Nein	6060
16	Geberloser gesteuerter Betrieb nicht aktiv	Ja	Nein	-
17	Drehzahlbegrenzungsregelung aktiv	Ja	Nein	6640

Hinweis:

Zu Bit 16 = 1:

Geberloser gesteuerter Betrieb nicht aktiv.

Zu Bit 16 = 0:

Geberloser gesteuerter Betrieb aktiv.

r1408.0...9		CO/BO: Zustandswort Stromregler / ZSW I_reg			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2530, 5040	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Zustandswortes des Stromreglers.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Stromregelung	Aktiv	Nicht aktiv	-
	04	Begrenzung Ud	Aktiv	Nicht aktiv	-
	05	Begrenzung Uq	Aktiv	Nicht aktiv	-
	06	Positive Begrenzung Iq	Aktiv	Nicht aktiv	-
	07	Negative Begrenzung Iq	Aktiv	Nicht aktiv	-
	08	Begrenzung iq_soll	Aktiv	Nicht aktiv	-
	09	Begrenzung id_soll	Aktiv	Nicht aktiv	-
Hinweis:		Die eingestellte Strombegrenzung wird bereits durch die vorgelagerte Momentenbegrenzung berücksichtigt. Deswegen werden Bit 6, 7 und 8 nur bei Überschwängern aufgrund der Stromsollwertfilter gesetzt.			

r1408.0...14		CO/BO: Zustandswort Stromregler / ZSW I_reg			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2530	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Zustandswortes des Stromreglers.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Stromregler aktiv	Aktiv	Nicht aktiv	-
	01	Id-Regelung I-Anteil Begrenzung	Aktiv	Nicht aktiv	6714
	03	Spannungsbegrenzung	Aktiv	Nicht aktiv	6714
	10	Drehzahladaption Begrenzung	Aktiv	Nicht aktiv	-
	11	Drehzahladaption Drehzahlabweichung	Außer Toleranz	In Toleranz	6719
	12	Motor gekippt	Ja	Nein	-
	13	Fremderregte Synchronmaschine ist außer-regt	Ja	Nein	-
	14	Strommodell FEM: Magnetisierender Erregerstrom auf Null begrenzt	Ja	Nein	-

p1409[0...n]		Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration / n_reg Erw Konfig			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 bin	
Beschreibung:		Einstellung der erweiterten Konfiguration für die Drehzahlregelung.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Interpolation Zusatzdrehmoment aktiv	Ja	Nein	-

p1413[0...n]		Drehzahlwertfilter Aktivierung / n_ist_filt Akt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 5040, 5042, 5210	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 bin	
Beschreibung:		Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren des Drehzahlwertfilters.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	Allgemeines Filter aktivieren	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:		Das Drehzahlwertfilter wird ab p1446 parametrier.			

p1414[0...n]		Drehzahlwertfilter Aktivierung / n_soll_filt Akt			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 5020	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 bin	
Beschreibung:		Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren der Drehzahlwertfilter.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Filter 1 aktivieren	Ja	Nein	-
	01	Filter 2 aktivieren	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:		Die einzelnen Drehzahlwertfilter werden ab p1415 parametrier.			

p1415[0...n]		Drehzahlwertfilter 1 Typ / n_soll_filt 1 Typ			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 5020	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	0	2		0	
Beschreibung:		Einstellung des Typs für Drehzahlwertfilter 1.			
Wert:	0: Tiefpass: PT1 1: Tiefpass: PT2 2: Allgemeines Filter 2. Ordnung				
Abhängigkeit:		PT1-Tiefpass: p1416 PT2-Tiefpass: p1417, p1418 Allgemeines Filter: p1417 ... p1420			

p1416[0...n]		Drehzahlwertfilter 1 Zeitkonstante / n_soll_filt 1 T			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 5020	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	0.00 [ms]	5000.00 [ms]		0.00 [ms]	
Beschreibung:		Einstellung der Zeitkonstante für Drehzahlwertfilter 1 (PT1).			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p1414, p1415			
Hinweis:		Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Filter als PT1-Tiefpass eingestellt ist.			

p1416[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante / n_soll_filt 1 T		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6030
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für Drehzahlsollwertfilter 1 (PT1).		
p1417[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für Drehzahlsollwertfilter 1 (PT2, allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1415		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als PT2-Tiefpass oder als allgemeines Filter eingestellt ist. Das Filter ist nur wirksam, wenn die Eigenfrequenz kleiner als die halbe Abtastfrequenz ist.		
p1418[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Dämpfung für Drehzahlsollwertfilter 1 (PT2, allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1415		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als PT2-Tiefpass oder als allgemeines Filter eingestellt ist.		
p1419[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für Drehzahlsollwertfilter 1 (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1415		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als allgemeines Filter eingestellt ist. Das Filter ist nur wirksam, wenn die Eigenfrequenz kleiner als die halbe Abtastfrequenz ist.		

p1420[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Dämpfung für Drehzahlsollwertfilter 1 (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1415		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als allgemeines Filter eingestellt ist.		
p1421[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Typ / n_soll_filt 2 Typ		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Typs für Drehzahlsollwertfilter 2.		
Wert:	0: Tiefpass: PT1 1: Tiefpass: PT2 2: Allgemeines Filter 2. Ordnung		
Abhängigkeit:	PT1-Tiefpass: p1422 PT2-Tiefpass: p1423, p1424 Allgemeines Filter: p1423 ... p1426		
p1422[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante / n_soll_filt 2 T		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für Drehzahlsollwertfilter 2 (PT1).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1421		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als PT1-Tiefpass eingestellt ist.		
p1423[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 2 fn_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für Drehzahlsollwertfilter 2 (PT2, allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1421		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als PT2-Tiefpass oder als allgemeines Filter eingestellt ist. Das Filter ist nur wirksam, wenn die Eigenfrequenz kleiner als die halbe Abtastfrequenz ist.		

p1424[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 2 D_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Dämpfung für Drehzahlsollwertfilter 2 (PT2, allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1421		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als PT2-Tiefpass oder als allgemeines Filter eingestellt ist.		
p1425[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / n_soll_filt 2 fn_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für Drehzahlsollwertfilter 2 (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1421		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als allgemeines Filter eingestellt ist. Das Filter ist nur wirksam, wenn die Eigenfrequenz kleiner als die halbe Abtastfrequenz ist.		
p1426[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / n_soll_filt 2 D_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5020
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Dämpfung für Drehzahlsollwertfilter 2 (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1414, p1421		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als allgemeines Filter eingestellt ist.		
p1428[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit / n_vor Sym t_tot		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5030, 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.0	Max 2.0	Werkseinstellung 0.0
Beschreibung:	Einstellung der Totzeit für die Symmetrierung des Drehzahlsollwertes bei aktiver Momentenvorsteuerung. Der eingestellte Multiplikator bezieht sich auf den Drehzahlreglertakt (Totzeit = p1428 * p0115[1]).		
Abhängigkeit:	Zusammen mit p1429 kann das Laufzeitverhalten des Drehmomentenaufbaus (Dynamik des geschlossenen Stromregelkreises) nachgebildet werden. Siehe auch: p1429, p1511		

p1429[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante / n_vor Sym T		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5030, 5042, 5210, 6031
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante (PT1) für die Symmetrierung des Drehzahlsollwertes bei aktiver Momentenvorsteuerung.		
Abhängigkeit:	Zusammen mit p1428 kann das Laufzeitverhalten des Drehmomentenaufbaus (Dynamik des geschlossenen Stromregelkreises) nachgebildet werden. Für VECTOR (r0107) gilt: Der Parameter ist nur wirksam, wenn das Beschleunigungsmodell durch externe Beschleunigungssignale gespeist wird (p1400.2 = 1). Bei p1400.2 = 0 wird die Zeitkonstante p1442 (oder p1452 bei geberloser Vektorregelung) verwendet. Siehe auch: p1428, p1511		
p1430[0...n]	CI: Drehzahlvorsteuerung / n_vorsteuerung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1550, 1590, 5020
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlvorsteuerkanal (Drehzahlvorsteuerung oder Momentenvorsteuerung).		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Vorsteuersignal über Konnektoreingang p1430 wird bei p1402.4 = 1 (Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber) nur bei p1400.10 = 0 (Zu Sollw_filter 2) wirksam.		
r1432	CO: Drehzahlvorsteuerung nach Symmetrierung / n_vor nach Sym		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5030
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlvorsteuerwertes nach der Symmetrierung für den Drehmomentenaufbau (Nachbildung des geschlossenen Stromregelkreises).		
Abhängigkeit:	Die Symmetrierung ist mit p1428 und/oder p1429 parametrierbar.		
p1433[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz / n_reg RefMod fn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5030, 6031
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [Hz]	Max 8000.0 [Hz]	Werkseinstellung 0.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Eigenfrequenz eines PT2-Gliedes für das Referenzmodell des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Zusammen mit p1434 und p1435 kann das Zeitverhalten des P-geregelten geschlossenen Drehzahlregelkreises nachgebildet werden.		

Für VECTOR (r0107) gilt:

Das Referenzmodell wird mit $p1400.3 = 1$ aktiviert. Bei geberloser Vektorregelung ($p1300 = 20$) wird das Referenzmodell im drehzahlgesteuerten Betrieb (siehe p1755) ausgeschaltet.

Siehe auch: p1434, p1435

p1434[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung / n_reg RefMod D		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5030, 6031
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 5.000	Werkseinstellung 1.000
Beschreibung:	Einstellung der Dämpfung eines PT2-Gliedes für das Referenzmodell des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Zusammen mit p1433 und p1435 kann das Zeitverhalten des P-geregelten geschlossenen Drehzahlregelkreises nachgebildet werden. Für VECTOR (r0107) gilt: Das Referenzmodell wird mit $p1400.3 = 1$ aktiviert. Siehe auch: p1433, p1435		
p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit / n_reg RefMod t_tot		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5030, 6031
CU250S_S_PN			
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Einstellung der "gebrochenen" Totzeit für das Referenzmodell des Drehzahlreglers. Dieser Parameter bildet die Rechentotzeit des proportional geregelten Drehzahlregelkreises nach. Der eingestellte Multiplikator bezieht sich auf den Drehzahlreglertakt (Totzeit = $p1435 * p0115[1]$).		
Abhängigkeit:	Zusammen mit p1433 und p1434 kann das Zeitverhalten des P-geregelten geschlossenen Drehzahlregelkreises nachgebildet werden. Für VECTOR (r0107) gilt: Das Referenzmodell wird mit $p1400.3 = 1$ aktiviert. Siehe auch: p1433, p1434		
r1436	CO: Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlsollwert Ausgang / RefMod n_soll Ausg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5030, 6031
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang des Drehzahlsollwertes am Ausgang des Referenzmodells.		
Abhängigkeit:	Für VECTOR (r0107) gilt: Das Referenzmodell wird mit $p1400.3 = 1$ aktiviert.		

r1438	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert / n_reg n_soll		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1550, 1590, 1700, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620, 6031, 6040
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang des Drehzahlsollwertes nach der Sollwertbegrenzung für den P-Anteil des Drehzahlreglers. Bei U/f-Betrieb ist der Anzeigewert nicht aussagekräftig.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1439		
Hinweis:	Im Standardfall (Referenzmodell inaktiv) ist r1438 = r1439.		
r1439	Drehzahlsollwert I-Anteil / n_soll I_Ant		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5030, 5040, 6031
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlsollwertes für den I-Anteil des Drehzahlreglers (Ausgang des Referenzmodells, nach der Sollwertbegrenzung).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1438		
Hinweis:	Im Standardfall (Referenzmodell inaktiv) ist r1438 = r1439.		
r1439	Drehzahlsollwert I-Anteil / n_soll I_Ant		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5030, 5040, 6031
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlsollwertes für den I-Anteil des Drehzahlreglers (Ausgang des Referenzmodells, nach der Sollwertbegrenzung).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1438		
Hinweis:	Im Standardfall (Referenzmodell inaktiv) ist r1438 = r1439.		
p1441[0...n]	Drehzahlistwert Glättungszeit / n_ist T_Glättung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4710, 4715
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante (PT1) für den Drehzahlistwert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0063, p1451		
Hinweis:	Der Drehzahlistwert sollte bei Gebern mit geringer Strichzahl oder bei Resolvern geglättet werden. Nach Veränderung dieses Parameters empfiehlt sich die Anpassung des Drehzahlreglers bzw. die Überprüfung der Drehzahlreglereinstellungen Kp (p1460) und Tn (p1462).		

p1441[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit / n_ist T_Glättung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4715
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante (PT1) für den Drehzahlwert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0063		
Hinweis:	Der Drehzahlwert sollte bei Gebern mit geringer Strichzahl oder bei Resolvern geglättet werden. Nach Veränderung dieses Parameters empfiehlt sich die Anpassung des Drehzahlreglers bzw. die Überprüfung der Drehzahlreglereinstellungen Kp (p1460) und Tn (p1462).		
p1442[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit / n_Reg n_ist T_Glät		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6040
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 32000.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit für den Drehzahlwert des Drehzahlreglers für Drehzahlregelung mit Geber.		
Hinweis:	Die Glättung ist bei Getriebelose zu erhöhen. Bei größeren Glättungszeiten ist die Nachstellzeit des Drehzahlreglers ebenfalls zu erhöhen (z. B. über p0340 = 4).		
r1444	Drehzahlregler Drehzahl Sollwert statisch / n_reg n_soll stat		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5030
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der Summe aller anstehenden Drehzahl Sollwerte. Für den angezeigten Sollwert gibt es folgende Quellen: - Sollwert am Eingang des Hochlaufgebers (r1119). - Drehzahl Sollwert 1 (p1155). - Drehzahl Sollwert 2 (p1160). - Drehzahl Sollwert für Drehzahlvorsteuerung (p1430). - Sollwert von DSC (bei DSC aktiv). - Sollwert über PC (bei Steuerungshoheit aktiv).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1119, p1155, p1160, p1430		
r1444	Drehzahlregler Drehzahl Sollwert statisch / n_reg n_soll stat		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5030
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der Summe aller anstehenden Drehzahl Sollwerte. Für den angezeigten Sollwert gibt es folgende Quellen: - Sollwert am Eingang des Hochlaufgebers (r1119).		

- Drehzahlsollwert 1 (p1155).
- Drehzahlsollwert 2 (p1160).
- Drehzahlsollwert für Drehzahlvorsteuerung (p1430).
- Sollwert von DSC (bei DSC aktiv).
- Sollwert über PC (bei Steuerungshoheit aktiv).

Abhängigkeit: Siehe auch: r1119, p1155, p1160, p1430

r1445 CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6040
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des aktuellen geglätteten Drehzahlwertes für die Drehzahlregelung.

p1446[0...n] Drehzahlwertfilter Typ / n_ist_filt Typ

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5210
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
1	2	2

Beschreibung: Einstellung des Typs für das allgemeine Drehzahlwertfilter.

Wert:
1: PT2-Tiefpass
2: Allgemeines Filter 2. Ordnung

Abhängigkeit:
PT2-Tiefpass: p1447, p1448
Allgemeines Filter: p1447 ... p1450

p1447[0...n] Drehzahlwertfilter Nenner-Eigenfrequenz / n_ist_filt fn_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5210
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Beschreibung: Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für das Drehzahlwertfilter (PT2, allgemeines Filter).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1413, p1446

Hinweis: Das Filter ist nur wirksam, wenn die Eigenfrequenz kleiner als die halbe Abtastfrequenz ist.

p1448[0...n] Drehzahlwertfilter Nenner-Dämpfung / n_ist_filt D_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5210
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.001	10.000	0.700

Beschreibung: Einstellung der Nenner-Dämpfung für das Drehzahlwertfilter (PT2, allgemeines Filter).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1413, p1446

p1449[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Eigenfrequenz / n_ist_filt fn_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für das Drehzahlwertfilter (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1413, p1446		
Hinweis:	Das Filter ist nur wirksam, wenn die Eigenfrequenz kleiner als die halbe Abtastfrequenz ist.		
p1450[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Dämpfung / n_ist_filt D_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Dämpfung für das Drehzahlwertfilter (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1413, p1446		
Hinweis:	Dieser Parameter ist nur wirksam, wenn das Drehzahlfilter als allgemeines Filter eingestellt ist.		
p1451[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit geberlos / n_ist t_gl geberl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit für den berechneten Drehzahlwert im geberlosen Betrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1441		
p1452[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit (SLVC) / n_R n_ist T_g SLVC		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6040
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 32000.00 [ms]	Werkseinstellung 10.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit für den Drehzahlwert des Drehzahlreglers für geberlose Drehzahlregelung.		
Hinweis:	Die Glättung ist bei Getriebelose zu erhöhen. Bei größeren Glättungszeiten ist die Nachstellzeit des Drehzahlreglers ebenfalls zu erhöhen (z. B. über p0340 = 4).		

r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil / n_reg Reg_diff Tn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040
CU250S_S_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der Regeldifferenz des I-Anteils des Drehzahlreglers. Bei inaktivem Referenzmodell (p1433 = 0 Hz) entspricht dieser Parameter der Regeldifferenz des gesamten PI-Reglers (r1454 = r0064).		
r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil / n_reg Reg_diff Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6040
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der Regeldifferenz des I-Anteils des Drehzahlreglers.		
p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal / n_reg Adapt_sig Kp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Quelle für das Adaptionssignal zur zusätzlichen Adaption der P-Verstärkung des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1456, p1457, p1458, p1459		
p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal / n_reg Adapt_sig Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Quelle für das Adaptionssignal zur zusätzlichen Adaption der P-Verstärkung des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1456, p1457, p1458, p1459		
p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten / n_reg Adapt Kp u		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des unteren Einsatzpunktes des Adaptionsbereichs für die zusätzliche Adaption der P-Verstärkung des Drehzahlreglers. Die Werte sind in % und beziehen sich auf die eingestellte Quelle des Adaptionssignals.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1457, p1458, p1459		

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten / n_reg Adapt Kp u		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des unteren Einsatzpunktes des Adaptionbereichs für die zusätzliche Adaption der P-Verstärkung des Drehzahlreglers. Die Werte sind in % und beziehen sich auf die eingestellte Quelle des Adaptionssignals.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1457, p1458, p1459		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1457 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1456, so wird die Reglerverstärkung unterhalb von p1457 mit p1459 und oberhalb von p1456 mit p1458 adaptiert.		
p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben / n_reg Adapt Kp o		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des oberen Einsatzpunktes des Adaptionbereichs für die zusätzliche Adaption der P-Verstärkung des Drehzahlreglers. Die Werte sind in % und beziehen sich auf die eingestellte Quelle des Adaptionssignals.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1456, p1458, p1459		
p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben / n_reg Adapt Kp o		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des oberen Einsatzpunktes des Adaptionbereichs für die zusätzliche Adaption der P-Verstärkung des Drehzahlreglers. Die Werte sind in % und beziehen sich auf die eingestellte Quelle des Adaptionssignals.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1456, p1458, p1459		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1457 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1456, so wird die Reglerverstärkung unterhalb von p1457 mit p1459 und oberhalb von p1456 mit p1458 adaptiert.		
p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten / Adapt_faktor unten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Adaptionsfaktors vor dem Adaptionbereich (0 % ... p1456) zur zusätzlichen Adaption der P-Verstärkung des Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1456, p1457, p1459		

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten / Adapt_faktor unten		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Adaptionsfaktors vor dem Adaptionsbereich (0 % ... p1456) zur zusätzlichen Adaption der P-Verstärkung des Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1456, p1457, p1459		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1457 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1456, so wird die Reglerverstärkung unterhalb von p1457 mit p1459 und oberhalb von p1456 mit p1458 adaptiert.		
p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben / Adapt_faktor oben		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Adaptionsfaktors nach dem Adaptionsbereich (> p1457) zur zusätzlichen Adaption der P-Verstärkung des Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1456, p1457, p1458		
p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben / Adapt_faktor oben		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Adaptionsfaktors nach dem Adaptionsbereich (> p1457) zur zusätzlichen Adaption der P-Verstärkung des Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1455, p1456, p1457, p1458		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1457 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1456, so wird die Reglerverstärkung unterhalb von p1457 mit p1459 und oberhalb von p1456 mit p1458 adaptiert.		
p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Kp n unten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 17_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040, 5042
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [Nms/rad]	Max 999999.000 [Nms/rad]	Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers vor dem Adaptionsdrehzahlbereich (0 ... p1464). Dieser Wert entspricht der Grundeinstellung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers ohne Adaption (p1461 = 100 %).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1461, p1464, p1465		
Hinweis:	Für die automatische Berechnung des Drehzahlreglers wird nur das Motorträgheitsmoment berücksichtigt (p0341). Bei größeren Lastträgheitsmomenten (p0342 > 1 oder p1498 > 0) wird empfohlen, die Drehzahlreglerverstärkung zu überprüfen.		

p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Kp n unten		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6040
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers vor dem Adaptionsdrehzahlbereich (0 ... p1464). Dieser Wert entspricht der Grundeinstellung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers ohne Adaption (p1461 = 100 %).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1461, p1464, p1465		
p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptionsdrehzahl oben Skalierung / n_reg Kp n ob Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers für den oberen Adaptionsdrehzahlbereich (> p1465). Die Eingabe erfolgt bezogen auf die P-Verstärkung für den unteren Adaptionsdrehzahlbereich des Drehzahlreglers (% bezogen auf p1460).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1464, p1465		
Hinweis:	Für die automatische Berechnung des Drehzahlreglers wird nur das Motorträgheitsmoment berücksichtigt (p0341). Bei größeren Lastträgheitsmomenten (p0342 > 1 oder p1498 > 0) wird empfohlen, die Drehzahlreglerverstärkung zu überprüfen.		
p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptionsdrehzahl oben Skalierung / n_reg Kp n ob Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers für den oberen Adaptionsdrehzahlbereich (> p1465). Die Eingabe erfolgt bezogen auf die P-Verstärkung für den unteren Adaptionsdrehzahlbereich des Drehzahlreglers (% bezogen auf p1470).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1464, p1465		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1465 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1464, so wird die Reglerverstärkung unterhalb von p1465 mit p1461 adaptiert. Damit lässt sich eine Adaption für kleine Drehzahlen realisieren, ohne die Reglerparameter zu verändern.		
p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Tn n unten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 5040, 5042, 6040
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Drehzahlreglers vor dem Adaptionsdrehzahlbereich (0 ... p1464). Dieser Wert entspricht der Grundeinstellung der Nachstellzeit des Drehzahlreglers ohne Adaption (p1461 = 100 %).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1463, p1464, p1465		

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten / n_reg Tn n unten		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6040
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Drehzahlreglers vor dem Adaptiondrehzahlbereich (0 ... p1464). Dieser Wert entspricht der Grundeinstellung der Nachstellzeit des Drehzahlreglers ohne Adaption (p1461 = 100 %).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1463, p1464, p1465		
Hinweis:	Der Integralanteil wird angehalten, wenn der gesamte Reglerausgang oder die Summe aus Reglerausgang und Drehmomentvorsteuerung die Drehmomentgrenze erreicht.		
p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung / n_reg Tn n ob Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Drehzahlreglers nach dem Adaptiondrehzahlbereich (> p1465). Die Eingabe erfolgt bezogen auf die Nachstellzeit für den unteren Adaptiondrehzahlbereich des Drehzahlreglers (% bezogen auf p1462).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1462, p1464, p1465		
p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung / n_reg Tn n ob Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Drehzahlreglers nach dem Adaptiondrehzahlbereich (> p1465). Die Eingabe erfolgt bezogen auf die Nachstellzeit für den unteren Adaptiondrehzahlbereich des Drehzahlreglers (% bezogen auf p1472).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1462, p1464, p1465		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1465 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1464, so wird die Reglernachstellzeit unterhalb von p1465 mit p1463 adaptiert. Damit lässt sich eine Adaption für kleine Drehzahlen realisieren, ohne die Reglerparameter zu verändern.		
p1464[0...n]	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten / n_reg n unten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der unteren Adaptiondrehzahl des Drehzahlreglers. Unterhalb dieser Drehzahl ist keine Adaption wirksam.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1461, p1462, p1463, p1465		

p1464[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl unten / n_reg n unten		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der unteren Adaptionsdrehzahl des Drehzahlreglers. Unterhalb dieser Drehzahl ist keine Adaption wirksam.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1461, p1462, p1463, p1465		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1465 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1464, so wird der Regler unterhalb von p1465 mit p1461 bzw. p1463 adaptiert. Damit lässt sich eine Adaption für kleine Drehzahlen realisieren, ohne die Reglerparameter zu verändern.		
p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl oben / n_reg n oben		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der oberen Adaptionsdrehzahl des Drehzahlreglers. Oberhalb dieser Drehzahl ist keine Adaption wirksam. Bei der P-Verstärkung wirkt p1460 x p1461. Bei der Nachstellzeit wirkt p1462 x p1463.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1461, p1462, p1463, p1464		
p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl oben / n_reg n oben		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der oberen Adaptionsdrehzahl des Drehzahlreglers. Oberhalb dieser Drehzahl ist keine Adaption wirksam. Bei der P-Verstärkung wirkt p1470 x p1461. Bei der Nachstellzeit wirkt p1472 x p1463.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1461, p1462, p1463, p1464		
Hinweis:	Wird der obere Eckpunkt p1465 der Drehzahlregleradaption auf kleinere Werte eingestellt als der untere Eckpunkt p1464, so wird der Regler unterhalb von p1465 mit p1461 bzw. p1463 adaptiert. Damit lässt sich eine Adaption für kleine Drehzahlen realisieren, ohne die Reglerparameter zu verändern.		
p1466[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung / n_reg Kp Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5050
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers. Damit ist die wirksame P-Verstärkung einschließlich der Adaptionen zusätzlich skalierbar.		

p1466[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung / n_reg Kp Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6050
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der P-Verstärkung des Drehzahlreglers. Damit ist die wirksame P-Verstärkung einschließlich der Adaptionen zusätzlich skalierbar.		
r1468	Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam / n_reg Kp wirk		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 17_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min - [Nms/rad]	Max - [Nms/rad]	Werkseinstellung - [Nms/rad]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen P-Verstärkung des Drehzahlreglers.		
Hinweis:	Bei geberlosem Betrieb und Drehzahl kleiner p1755 (gesteuerter Betrieb) ist der Drehzahlregler nicht aktiv und es wird r1468 = 0 angezeigt.		
r1468	CO: Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam / n_reg Kp wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6040
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen P-Verstärkung des Drehzahlreglers.		
r1469	Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam / n_reg Tn wirk		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5042, 6040
CU250S_S_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen Nachstellzeit des Drehzahlreglers.		
r1469	Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam / n_reg Tn wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5042, 6040
CU250S_V_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen Nachstellzeit des Drehzahlreglers.		

p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung / n_reg SLVC Kp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 17_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [Nms/rad]	Max 999999.000 [Nms/rad]	Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung für den geberlosen Betrieb beim Drehzahlregler.		
Hinweis:	Für die automatische Berechnung des Drehzahlreglers wird nur das Motorträgheitsmoment berücksichtigt (p0341). Bei größeren Lastträgheitsmomenten (p0342 > 1 oder p1498 > 0) wird empfohlen, die Drehzahlreglerv Verstärkung zu überprüfen.		
p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung / n_reg SLVC Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6040, 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung für den geberlosen Betrieb beim Drehzahlregler.		
Hinweis:	Das Produkt p0341 x p0342 wird bei der automatischen Berechnung des Drehzahlreglers berücksichtigt (p0340 = 1, 3, 4).		
p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit / n_reg SLVC Tn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit für den geberlosen Betrieb beim Drehzahlregler.		
p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit / n_reg SLVC Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6040, 6050
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit für den geberlosen Betrieb beim Drehzahlregler.		
Hinweis:	Der Integralanteil wird angehalten, wenn der gesamte Reglerausgang oder die Summe aus Reglerausgang und Drehmomentvorsteuerung die Drehmomentgrenze erreicht.		
p1475[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse / n_reg M_setzw MHB		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6040
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehmomentsetzwert beim Anfahren mit Motorhaltebremse.		

Abhängigkeit: Das Aufschalten des Drehmomentsetzwertes für die Motorhaltebremse hat eine höhere Priorität als das Setzen des Integratorwertes mittels p1477 und p1478.

Hinweis: Der Setzen des Integralausgangs des Drehzahlreglers beginnt nach der Aufmagnetisierung (siehe p0346, r0056 Bit 4) und endet nach Ablauf der Öffnungszeit p1216 der Bremsensteuerung. Bei einem Setzwert von null findet kein Setzvorgang statt.

Wird p1351 als Signalquelle für den Drehmomentsetzwert genutzt, wird der Prozentwert bezogen auf das Bemessungsmoment (p2003) interpretiert.

p1476[0...n] BI: Drehzahlregler Integrator anhalten / n_reg Integ Stop

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Anhalten des Integrators beim Drehzahlregler.

p1476[0...n] BI: Drehzahlregler Integrator anhalten / n_reg Integ Stop

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Anhalten des Integrators beim Drehzahlregler.

p1477[0...n] BI: Drehzahlregler Integratorwert setzen / n_reg Integ setzen

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Setzen des Integratorsetzwertes (p1478).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1478, p1479

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: Beim Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) wird p1477 und p1478 für das Signal STW2.6 (Integratorsperre Drehzahlregler) verwendet.

p1477[0...n] BI: Drehzahlregler Integratorwert setzen / n_reg Integ setzen

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0


Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Setzen des Integratorsetzwertes (p1478).

Abhängigkeit: Siehe auch: p1478, p1479


Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p1478[0...n]	Cl: Drehzahlregler Integratorsetzwert / n_reg Integ_setzw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Integratorsetzwert beim Drehzahlregler. Das Signal zum Setzen dieses Integratorsetzwertes wird über p1477 verschaltet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1477, p1479		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Beim Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) wird p1477 und p1478 für das Signal STW2.6 (Integratorsperre Drehzahlregler) verwendet.		
p1478[0...n]	Cl: Drehzahlregler Integratorsetzwert / n_reg Integ_setzw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6040
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Integratorsetzwert beim Drehzahlregler. Das Signal zum Setzen dieses Integratorsetzwertes wird über p1477 verschaltet.		
Abhängigkeit:	Der Setzwert des Drehzahlreglerintegrators wird mit dem Skalierungsfaktor der Signalquelle in p1479 bewertet. Wird p1478 mit dem Integralausgang des Drehzahlreglers (r1482) verschaltet, so wird der Integralanteil des Reglers nach der Aufmagnetisierungszeit (r0346) und wenn Drehzahlreglerfreigabe vorliegt auf den letzten Wert vor der Impulssperre gesetzt. Dieses Setzen findet statt, wenn kein Setzbefehl (p1477) verschaltet ist oder zum Zeitpunkt der Impulssperre ein Setzbefehl vorliegt, der bis zur nächsten Impulsfreigabe nicht deaktiviert wird. Bei geberloser Vektorregelung ist zusätzlich p1400.1 = 1 zu setzen, damit beim Stillsetzen des Antriebs der Integralanteil des Drehzahlreglers nicht auf Null geführt wird. Damit beim Setzen des Integratorausgangs lediglich das statische Drehmoment erfasst wird, empfiehlt es sich das Beschleunigungsmoment vollständig vorzusteuern (z. B. p1496). Ist p1478 auf einen anderen Ausgang als r1482 verschaltet, so findet nach Aufmagnetisierung und Drehzahlreglerfreigabe ebenfalls ein einmaliges Setzen des Integralausgangs statt, wenn der Setzbefehl nicht verschaltet ist (p1477 = 0). Siehe auch: p1477, p1479		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1479[0...n]	Cl: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung / n_reg I_wert Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6040
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung des Integratorsetzwertes (p1478) des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1477, p1478		

r1480	CO: Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang / n_reg PI-M_ausg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1590, 5040, 5042, 5060, 5210, 6060
CU250S_S_PN	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Drehmomentensollwert am Ausgang des PI-Drehzahlreglers.		
r1481	CO: Drehzahlregler P-Drehmomentausgang / n_reg P-M_ausg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6040
CU250S_S_PN	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Drehmomentensollwert am Ausgang des P-Drehzahlreglers.		
r1482	CO: Drehzahlregler I-Drehmomentausgang / n_reg I-M_ausg		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6030, 6040
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Drehmomentensollwert am Ausgang des I-Drehzahlreglers.		
r1484	CO: Drehzahlregler Kp-Adaption prozentual / n_reg Kp-Adapt %		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
CU250S_S_PN	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für die prozentuale Kp-Adaption des Drehzahlreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1460, p1461, p1464, p1465		
Hinweis:	Der Wert ist bezogen auf die eingestellte Proportionalverstärkung (p1460).		
p1486[0...n]	CI: Statik Kompensationsdrehmoment / Statik M_Komp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6030
CU250S_V_PN	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Kompensationsdrehmoment innerhalb der Statikberechnung. Dieser Parameter ist mit dem Drehmomentensollwert des Antriebs zu verschalten (entsprechend der Auswahl p1488), mit dem der Lastausgleich stattfinden soll.		

p1487[0...n]	Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung / Statik M_Komp Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6030
CU250S_V_PN			
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für das Kompensationsdrehmoment innerhalb der Statikberechnung.		
p1488[0...n]	Statikeingang Quelle / Statikeing Quelle		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6030
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Einstellung der Quelle für die Statikrückführung.</p> <p>Mit ansteigendem Drehmoment wird der Drehzahlsollwert reduziert (Freigabe über p1492), so dass sich bei mechanisch verbundenen Antrieben ein Lastausgleich (Lastkompensation) einstellt.</p> <p>Eine Lastdifferenz-Kompensation ist ebenfalls möglich, wenn p1486 mit dem Drehmomentsollwert des anderen Antriebs verschaltet wird.</p>		
Wert:	<p>0: Statikrückführung nicht verbunden</p> <p>1: Statik vom Drehmomentsollwert</p> <p>2: Statik vom Drehzahlreglerausgang</p> <p>3: Statik vom Integralausgang Drehzahlregler</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1486, p1487, p1489, r1490, p1492		
Vorsicht:	Bei aktivierter Beschleunigungsvorsteuerung des Drehzahlreglers (siehe p1496) ist die Auswahl p1488 = 1 nicht empfehlenswert, da dies zu Mitkopplungen führen kann. Stattdessen ist als Quelle der Statikrückführung das Ausgangssignal des Drehzahlreglers zu verwenden, auf dem sich in der Regel das Lastdrehmoment einstellt.		
			
p1489[0...n]	Statikrückführung Skalierung / Statik Skalierung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6030
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 0.500	Werkseinstellung 0.050
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Statikrückführung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1486, p1487, p1488, r1490, p1492		
Hinweis:	<p>Beispiel:</p> <p>Der Wert 0.05 bedeutet, dass bei einem Drehmoment in Höhe des Motor-Bemessungsmomentes eine Reduktion um 5 % der Motor-Bemessungsdrehzahl stattfindet.</p>		

r1490	CO: Statikrückführung Drehzahlreduktion / Statik n_reduktion		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6030
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Ausgangssignals der Statikberechnung. Das Ergebnis der Statikrückführung wird bei Aktivierung (p1492) vom Drehzahlsollwert abgezogen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1486, p1487, p1488, p1489, p1492		
p1492[0...n]	BI: Statikrückführung Freigabe / Statik Freigabe		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 6030
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Freigabe der Statikaufschaltung auf den Drehzahl-/Geschwindigkeitssollwert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1486, p1487, p1488, p1489, r1490		
Hinweis:	Die Statikdrehzahl wird auch ohne Freigabe berechnet, nicht jedoch von der Solldrehzahl abgezogen. Dadurch wird ermöglicht, das Ergebnis dieser Rechnung von der Drehzahl eines anderen Antriebs abzuziehen.		
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt / M_Trägheit gesamt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min - [kgm²]	Max - [kgm²]	Werkseinstellung - [kgm²]
Beschreibung:	Anzeige des parametrisierten Gesamt-Trägheitsmoments ((p0341 * p0342) + p1498) ohne Bewertung durch die Skalierung über p1497.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1300, p1402, p1404, p1497		
Hinweis:	Das parametrisierte Gesamt-Trägheitsmoment unter Berücksichtigung von p1497 beeinflusst die Drehmoment-Drehzahlvorsteuerung. Die Drehmoment-Drehzahlvorsteuerung ist im geberlosen Betrieb bzw. bei aktivierter Drehmoment-Drehzahlvorsteuerung mit Geber (p1402.4 = 1) aktiviert.		
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt / M_Trägheit gesamt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: 6031
CU250S_V_PN			
	Min - [kgm²]	Max - [kgm²]	Werkseinstellung - [kgm²]
Beschreibung:	Anzeige des parametrisierten Gesamt-Trägheitsmoments ((p0341 * p0342) * p1496).		

p1494[0...n]	Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante / n_reg Integ_rück T		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante des PT1-Filters für die Integratorrückführung. Der Integrator des Drehzahlreglers wird über eine Rückführung zu einem PT1-Filter (Tiefpassverhalten 1. Ordnung) umparametriert. Es gilt: p1494 < 2 x p0115[1] --> Das PT1-Filter ist nicht aktiv, es wirkt der reine Integrator. p1494 >= 2 x p0115[1] --> Das PT1-Filter ist aktiv und hat den reinen Integrator abgelöst.		
Hinweis:	Anwendungen: Arbeitsbewegungen bei Sollwert Null und dominanter Haftreibung können unterdrückt werden auf Kosten einer bleibenden Soll-Ist-Differenz. Hiermit kann z. B. ein Pendeln einer lagegeregelten Achse im Stillstand (Stick-Slip-Effekt) oder ein Überspringen beim Verfahren von Mikrometer-Schritten vermieden werden. Verhindert auch Verspannungen bei mechanisch starr verbundenen Achsen (z. B. bei Synchronspindeln, Master-Slave-Achsen).		
p1496[0...n]	Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung / a_vorst Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6031
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 10000.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Beschleunigungsvorsteuerung des Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0341, p0342		
Warnung:	Die Beschleunigungsvorsteuerung r1518 wird auf dem alten Wert stehen gelassen, wenn die Hochlaufgebernachführung (r1199.5) aktiv oder der Hochlaufgeberausgang gesetzt wird (r1199.3). Dies dient zur Vermeidung von Drehmomentspitzen. Je nach Anwendung kann es deshalb notwendig sein, die Hochlaufgebernachführung (p1145 = 0) oder die Beschleunigungsvorsteuerung auszuschalten (p1496 = 0). Die Beschleunigungsvorsteuerung wird auf Null gesetzt, wenn die Vdc-Regelung aktiv ist (r0056.14/15).		
			
Hinweis:	Der Parameter wird von der drehenden Messung (siehe p1960) auf 100 % gesetzt. Die Beschleunigungsvorsteuerung ist nicht einzusetzen, wenn der Drehzahlsollwert einen starken Rippel aufweist (z. B. Analogsollwert) und die Verrundung im Drehzahl-Hochlaufgeber ausgeschaltet ist. Auch bei Getriebebose ist von einem Einsatz der Vorsteuerung abzuraten.		
p1497[0...n]	Cl: Trägheitsmoment Skalierung / M_Trägh Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung des Trägheitsmomentes.		
Achtung:	Dieser Parameter ist bei aktivierter Funktion "Trägheitsmomentschätzer" (r0108.10 = 1, p1400.18 = 1) wirkungslos.		

p1498[0...n]	Last Trägheitsmoment / Last Trägheit		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [kgm²]	Max 100000.00000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.00000 [kgm²]
Beschreibung:	Einstellung des Lastträgheitsmoments.		
Hinweis:	(p0341 * p0342) + p1498 beeinflussen die Drehzahl-/Drehmomentvorsteuerung im geberlosen Betrieb.		
p1499[0...n]	Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung / a bei M_reg Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6030
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 400.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für den Beschleunigungsintegrator bei kleinen Drehzahlen (nur bei geberloser Drehmomentregelung).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0341, p0342		
p1500[0...n]	Drehmomentsollwert Auswahl / M_soll Ausw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 0	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Quelle für den Drehmomentsollwert. Bei einstelligen Werten gilt: Der Wert gibt den Hauptsollwert an. Bei zweistelligen Werten gilt: Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert. Beispiel: Wert = 26 --> Der Analoogsollwert (2) liefert den Zusatzsollwert. --> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.		
Wert:	0: Kein Hauptsollwert		
Abhängigkeit:	Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst: Siehe auch: p1503, p1511		
p1500[0...n]	Drehmomentsollwert Auswahl / M_soll Ausw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 77	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung der Quelle für den Drehmomentsollwert. Bei einstelligen Werten gilt: Der Wert gibt den Hauptsollwert an.		

Bei zweistelligen Werten gilt:

Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert.

Beispiel:

Wert = 26

--> Der Analogsollwert (2) liefert den Zusatzsollwert.

--> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.

Wert:

0: Kein Hauptsollwert
 2: Analogsollwert
 6: Feldbus
 7: Analogsollwert 2
 20: Analogsollwert + Kein Hauptsollwert
 22: Analogsollwert + Analogsollwert
 26: Analogsollwert + Feldbus
 27: Analogsollwert + Analogsollwert 2
 60: Feldbus + Kein Hauptsollwert
 62: Feldbus + Analogsollwert
 66: Feldbus + Feldbus
 67: Feldbus + Analogsollwert 2
 70: Analogsollwert 2 + Kein Hauptsollwert
 72: Analogsollwert 2 + Analogsollwert
 76: Analogsollwert 2 + Feldbus
 77: Analogsollwert 2 + Analogsollwert 2

Abhängigkeit:

Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst:

Siehe auch: p1503, p1511

p1500[0...n]
Drehmomentsollwert Auswahl / M_soll Ausw

CU250S_V_CAN

Zugriffsstufe: 2

Berechnet: -

Datentyp: Integer16

Änderbar: C(1), T

Normierung: -

Dyn. Index: CDS, p0170

Einheitengruppe: -

Einheitenwahl: -

Funktionsplan: -

Min

Max

Werkseinstellung

0

77

0

Beschreibung:

Einstellung der Quelle für den Drehmomentsollwert.

Bei einstelligen Werten gilt:

Der Wert gibt den Hauptsollwert an.

Bei zweistelligen Werten gilt:

Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert.

Beispiel:

Wert = 26

--> Der Analogsollwert (2) liefert den Zusatzsollwert.

--> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.

Wert:

0: Kein Hauptsollwert
 2: Analogsollwert
 6: Feldbus
 7: Analogsollwert 2
 20: Analogsollwert + Kein Hauptsollwert
 22: Analogsollwert + Analogsollwert
 26: Analogsollwert + Feldbus
 27: Analogsollwert + Analogsollwert 2
 60: Feldbus + Kein Hauptsollwert
 62: Feldbus + Analogsollwert
 66: Feldbus + Feldbus
 67: Feldbus + Analogsollwert 2
 70: Analogsollwert 2 + Kein Hauptsollwert
 72: Analogsollwert 2 + Analogsollwert
 76: Analogsollwert 2 + Feldbus
 77: Analogsollwert 2 + Analogsollwert 2

Abhängigkeit:

Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst:

Siehe auch: p1503, p1511

p1500[0...n]	Drehmomentsollwert Auswahl / M_soll Ausw		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 77	Werkseinstellung 6
Beschreibung:	<p>Einstellung der Quelle für den Drehmomentsollwert.</p> <p>Bei einstelligen Werten gilt:</p> <p>Der Wert gibt den Hauptsollwert an.</p> <p>Bei zweistelligen Werten gilt:</p> <p>Die linke Ziffer gibt den Zusatzsollwert an, die rechte Ziffer den Hauptsollwert.</p> <p>Beispiel:</p> <p>Wert = 26</p> <p>--> Der Anlagsollwert (2) liefert den Zusatzsollwert.</p> <p>--> Der Feldbus (6) liefert den Hauptsollwert.</p>		
Wert:	<p>0: Kein Hauptsollwert</p> <p>2: Anlagsollwert</p> <p>6: Feldbus</p> <p>7: Anlagsollwert 2</p> <p>20: Anlagsollwert + Kein Hauptsollwert</p> <p>22: Anlagsollwert + Anlagsollwert</p> <p>26: Anlagsollwert + Feldbus</p> <p>27: Anlagsollwert + Anlagsollwert 2</p> <p>60: Feldbus + Kein Hauptsollwert</p> <p>62: Feldbus + Anlagsollwert</p> <p>66: Feldbus + Feldbus</p> <p>67: Feldbus + Anlagsollwert 2</p> <p>70: Anlagsollwert 2 + Kein Hauptsollwert</p> <p>72: Anlagsollwert 2 + Anlagsollwert</p> <p>76: Anlagsollwert 2 + Feldbus</p> <p>77: Anlagsollwert 2 + Anlagsollwert 2</p>		
Abhängigkeit:	<p>Beim Ändern dieses Parameters werden folgende Einstellungen beeinflusst:</p> <p>Siehe auch: p1503, p1511</p>		
p1501[0...n]	BI: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten / n/M_reg umschalten		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 2520, 5060, 6060
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Umschaltung zwischen Drehzahl- und Drehmomentregelung.		
Abhängigkeit:	<p>Die Eingangskonnektoren zur Drehmomentumschaltung sind durch p1511, p1512 und p1513 gegeben.</p> <p>Siehe auch: p1300</p>		
Vorsicht:	Bei nicht aktivierter Drehmomentregelung (p1300) und umschalten in Drehmomentregelung (p1501) hat AUS1 (p0840) keine eigene Bremsreaktion, aber Impulslöschung bei Stillstandserkennung (p1226, p1227).		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	<p>0-Signal: Drehzahlregelung</p> <p>1-Signal: Drehmomentregelung</p>		

p1502[0...n]	BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren / J_schätzer einfrieren		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Einfrieren des geschätzten Trägheitsmoments. 0-Signal: Trägheitsmomentschätzer aktiv. 1-Signal: Ermitteltes Trägheitsmoment eingefroren.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1300		
Hinweis:	Nur wirksam bei aktiviertem Funktionsmodul "Trägheitsmomentschätzer" (r0108.10 = 1) und p1400.18 = 1. Bei Betrieb mit Geber muss zusätzlich noch p1402.4 = 1 eingestellt sein.		
p1503[0...n]	CI: Drehmomentsollwert / M_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehmomentsollwert der Drehmomentregelung.		
Hinweis:	Es wird auf Drehmomentregelung umgeschaltet, wenn in p1300 die Drehmomentregelung ausgewählt wurde, oder wenn die Auswahl über die Umschaltquelle in p1501 erfolgt. Die Umschaltung über p1501 ist auch während des Betriebs möglich.		
r1508	CO: Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment / M_soll vor M_Zus		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6030, 6060, 6722
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des Drehmomentsollwertes vor der Aufschaltung des Zusatzdrehmoments. Bei Drehzahlregelung entspricht r1508 dem Ausgang des Drehzahlreglers, bei Drehmomentregelung entspricht r1508 dem Drehmomentsollwert der in p1503 zugewiesenen Signalquelle.		
r1509	CO: Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung / M_soll vor M_begr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1590, 5060, 5610
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des gesamten Drehmomentsollwertes vor der Drehmomentbegrenzung (Summe aus Reglerausgang, Zusatzmoment und gegebenenfalls Vorsteuermoment geberloser Betrieb).		

p1511[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1 / M_Zusatz 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5060, 6060
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Zusatzdrehmoment 1.		
p1512[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung / M_Zusatz 1 Skal		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5060, 6060
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung von Zusatzdrehmoment 1.		
p1513[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 2 / M_Zusatz 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5060, 6060
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Zusatzdrehmoment 2.		
p1514[0...n]	Zusatzdrehmoment 2 Skalierung / M_Zusatz 2 Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6060
CU250S_V_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für das Zusatzdrehmoment 2.		
r1515	Zusatzdrehmoment gesamt / M_Zusatz gesamt		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5040, 5060
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des gesamten Zusatzdrehmomentes. Der Anzeigewert ergibt sich aus der Summe der Zusatzdrehmomente 1 und 2 (p1511, p1512, p1513, p1514).		

r1516	CO: Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment / M_Zus + M_Beschl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6060
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des gesamten Zusatzdrehmomentes und des Beschleunigungsmomentes. Der Anzeigewert ergibt sich aus geglättetem Zusatzdrehmoment und dem Beschleunigungsmoment ($p1516 = p1518[1] + r1515$).		
p1517[0...n]	Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante / M_beschl T_glatt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5042, 5210, 6060
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante des Beschleunigungsdrehmomentes.		
Hinweis:	Bei Servoantrieben gilt: - Bei $p1402.4 = 1$ wird die höchste Dynamik mit $p1517 = 0$ ms erreicht. - Im geberlosen Betrieb sollte $p1517 \geq 0.5$ ms eingestellt werden, bei einem Asynchronmotor mit Stromverdrängungsläufer wird $p1517 \geq 20$ ms empfohlen. Bei Vektorantrieben gilt: - Die Beschleunigungsvorsteuerung wird gesperrt, wenn die Glättung auf den Maximalwert gesetzt wird.		
p1517[0...n]	Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante / M_beschl T_glatt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6060
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante des Beschleunigungsdrehmomentes.		
Hinweis:	Die Beschleunigungsvorsteuerung wird gesperrt, wenn die Glättung auf den Maximalwert gesetzt wird.		
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment / M_Beschl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5042, 5210
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des Beschleunigungsmoments zur Vorsteuerung des Drehzahlreglers bei Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung ($p1402.4 = 1$) bzw. im geberlosen Betrieb.		
Index:	[0] = Unglättet [1] = Geglättet		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0341, p0342, p1300, p1402, r1493, p1497, p1498		

r1518[0...1] CO: Beschleunigungsmoment / M_Beschl

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6060
CU250S_V_PN			

Min
- [Nm]

Max
- [Nm]

Werkseinstellung
- [Nm]

Beschreibung: Anzeige des Beschleunigungsmoments zur Vorsteuerung des Drehzahlreglers.

Index:
[0] = Ungeglättet
[1] = Geglättet

Abhängigkeit: Siehe auch: p0341, p0342, p1496

p1520[0...n] CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5620, 5630
CU250S_S_PN			

Min
-1000000.00 [Nm]

Max
2000000.00 [Nm]

Werkseinstellung
0.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung der festen oberen oder motorischen Drehmomentgrenze.

Abhängigkeit: p1400.4 = 0: oben / unten

p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch

Siehe auch: p0500, p1521, p1522, p1523, p1532, r1538, r1539

Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt:

Negative Werte bei der Einstellung der oberen Momentengrenze (p1520 < 0) können zum "Durchgehen" des Motors führen.

Gefahr:



Achtung:

Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p1520[0...n] CO: Drehmomentgrenze oben / M_max oben

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1700, 6630
CU250S_V_PN			

Min
-1000000.00 [Nm]

Max
2000000.00 [Nm]

Werkseinstellung
0.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung der festen oberen Drehmomentgrenze.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1521, p1522, p1523, r1538, r1539

Gefahr: Negative Werte bei der Einstellung der oberen Momentengrenze (p1520 < 0) können zum "Durchgehen" des Motors führen.







Achtung:


Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.


Hinweis:

Die Drehmomentgrenze wird auf das vierfache Motornennmoment begrenzt. Bei der automatischen Berechnung der Motor-/Regelungsparameter (p0340) wird die Drehmomentgrenze passend zur Stromgrenze (p0640) eingestellt.

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5620, 5630
CU250S_S_PN			
	Min -20000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der festen unteren oder generatorischen Drehmomentgrenze.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch Siehe auch: p0500, p1520, p1522, p1523, p1532		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Positive Werte bei der Einstellung der unteren Momentengrenze (p1521 > 0) können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten / M_max unten		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1700, 6630
CU250S_V_PN			
	Min -20000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der festen unteren Drehmomentgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1522, p1523, p1532		
Gefahr:	Positive Werte bei der Einstellung der unteren Momentengrenze (p1521 > 0) können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
Hinweis:	Die Drehmomentgrenze wird auf das vierfache Motornennmoment begrenzt. Bei der automatischen Berechnung der Motor-/Regelungsparameter (p0340) wird die Drehmomentgrenze passend zur Stromgrenze (p0640) eingestellt.		
p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1520[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die obere oder motorische Drehmoment-/Kraftgrenze.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch Siehe auch: p1520, p1521, p1523, p1532		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Negative Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			

p1522[0...n]			
CU250S_V	Cl: Drehmomentgrenze oben / M_max oben		
CU250S_V_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_DP	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_PN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6630
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die obere Drehmomentgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1523		
Gefahr:	Negative Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			

p1523[0...n]			
CU250S_S	Cl: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_DP	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_PN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die untere oder generatorische Drehmoment-/Kraftgrenze.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1532		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Positive Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			

p1523[0...n]			
CU250S_V	Cl: Drehmomentgrenze unten / M_max unten		
CU250S_V_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_DP	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_PN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1700, 6630
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die untere Drehmomentgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522		
Gefahr:	Positive Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			

p1524[0...n]			
	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5620, 5630
	Min	Max	Werkseinstellung
	-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die obere oder motorische Drehmomentgrenze.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch		

- Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.
- Hinweis:** Dieser Parameter ist frei verschaltbar.
Der Wert hat die obige Bedeutung, wenn er vom Konnektoreingang p1528 verschaltet ist.

p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5620, 5630
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

- Beschreibung:** Einstellung der Skalierung für die untere oder generatorische Drehmomentgrenze.
- Abhängigkeit:** p1400.4 = 0: oben / unten
p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch
- Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.
- Hinweis:** Dieser Parameter ist frei verschaltbar.
Der Wert hat die obige Bedeutung, wenn er vom Konnektoreingang p1528 verschaltet ist.

p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6630
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]




- Beschreibung:** Einstellung der Skalierung für die untere Drehmomentgrenze.
- Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.
- Hinweis:** Dieser Parameter ist frei verschaltbar.
Der Wert hat die obige Bedeutung, wenn er vom Konnektoreingang p1528 verschaltet ist.


r1526	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset / M_max o ohne Offs		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5620, 5630
CU250S_S_PN			


Min	Max	Werkseinstellung
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

- Beschreibung:** Anzeige der oberen Drehmomentgrenze von allen Drehmomentgrenzen ohne Offset.
- Abhängigkeit:** p1400.4 = 0: oben / unten
p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch
Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1526	CO: Drehmomentgrenze oben ohne Offset / M_max o ohne Offs		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6060, 6630, 6640
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der oberen Drehmomentgrenze von allen Drehmomentgrenzen ohne Offset.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529		
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne Offset / M_max u ohne Offs		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5620, 5630
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der unteren Drehmomentgrenze von allen Drehmomentgrenzen ohne Offset.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529		
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten ohne Offset / M_max u ohne Offs		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6060, 6630, 6640
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der unteren Drehmomentgrenze von allen Drehmomentgrenzen ohne Offset.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529		
p1528[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1524[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der oberen oder motorischen Drehmomentgrenze in p1522.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Negative Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1528[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung / M_max oben Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6630
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1524[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der oberen Drehmomentgrenze in p1522.		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Negative Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1528[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung / M_max oben Skal		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6630
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2686[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der oberen Drehmomentgrenze in p1522.		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Negative Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
p1529[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1525[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der unteren oder generatorischen Drehmomentgrenze in p1523.		
Abhängigkeit:	p1400.4 = 0: oben / unten p1400.4 = 1: motorisch / generatorisch		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Positive Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1529[0...n]			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6630
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1525[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der unteren Drehmomentgrenze in p1523.		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Positive Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1529[0...n]			
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6630
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2686[1]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der unteren Drehmomentgrenze in p1523.		
Gefahr:	Bei p1400.4 = 0 (Momentenbegrenzung oben/unten) gilt: Positive Werte, die sich aufgrund der Signalquelle und der Skalierung ergeben, können zum "Durchgehen" des Motors führen.		
			
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1530[0...n]			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5640
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [kW]	100000.00 [kW]	0.00 [kW]
Beschreibung:	Einstellung der motorischen Leistungsgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p1531		

p1530[0...n]			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6640
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [kW]	100000.00 [kW]	0.00 [kW]
Beschreibung:	Einstellung der motorischen Leistungsgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p1531		
Hinweis:	Die Leistungsgrenze wird auf die dreifache Motornennleistung begrenzt.		

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch / P_max gen		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5640
CU250S_S_PN			
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]
Beschreibung:	Einstellung der generatorischen Leistungsgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p1530		
p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch / P_max gen		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6640
CU250S_V_PN			
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]
Beschreibung:	Einstellung der generatorischen Leistungsgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0206, p0500, p1530		
Hinweis:	<p>Die Leistungsgrenze wird auf die dreifache Motor-Bemessungsleistung begrenzt.</p> <p>Bei Leistungsteilen ohne Rückspeisefähigkeit wird die generatorische Leistungsgrenze auf 30 % der Leistung r0206[0] voreingestellt. Bei einem Bremswiderstand am Zwischenkreis (p0219 > 0) wird die generatorische Leistungsgrenze automatisch angepasst.</p> <p>Bei Leistungsteilen mit Rückspeisefähigkeit ist der Parameter auf den negativen Wert von r0206[2] begrenzt.</p>		
p1532[0...n]	CO: Drehmomentgrenze Offset / M_max Offset		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
CU250S_S_PN			
	Min -100000.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung des Drehmomentoffsets für die Drehmomentgrenze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
r1533	Stromgrenze drehmomentbildend gesamt / Iq_max gesamt		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5640, 5722, 6640
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des maximalen momenten-/kraftbildenden Stromes aufgrund aller Strombegrenzungen.		

r1534	CO: Drehmomentgrenze oben gesamt / M_max oben gesamt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der oberen Drehmomentgrenze von allen Drehmomentgrenzen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532		
r1535	CO: Drehmomentgrenze unten gesamt / M_max unten gesamt		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
CU250S_S_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der unteren Drehmomentgrenze von allen Drehmomentgrenzen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532		
r1536[0...1]	Stromgrenze maximal drehmomentbildender Strom / Isq_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6640, 6710
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige der maximalen Begrenzung für die drehmomentbildende Stromkomponente. Index 0 zeigt das durch den Vdc-Regler begrenzte Signal an.		
Index:	[0] = Begrenzt [1] = Unbegrenzt		
r1537[0...1]	Stromgrenze minimal drehmomentbildender Strom / Isq_min		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6640, 6710
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige der minimalen Begrenzung für die drehmomentbildende Stromkomponente. Index 0 zeigt das durch den Vdc-Regler begrenzte Signal an.		
Index:	[0] = Begrenzt [1] = Unbegrenzt		

r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam / M_max oben wirk		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1590, 1610, 5610, 5650
CU250S_S_PN	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen wirksamen oberen Drehmomentgrenze.		
Hinweis:	Die wirksame obere Drehmomentgrenze wird gegenüber der eingestellten oberen Drehmomentgrenze p1520 reduziert, wenn die Stromgrenze p0640 verkleinert oder der Bemessungsmagnetisierungsstrom des Asynchronmotors p0320 vergrößert wird. Eine Neuberechnung der Drehmomentgrenze p1520 kann über p0340 = 1, 3 oder 5 erfolgen.		
r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam / M_max oben wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
CU250S_V_PN	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen wirksamen oberen Drehmomentgrenze.		
Hinweis:	Die wirksame obere Drehmomentgrenze wird gegenüber der eingestellten oberen Drehmomentgrenze p1520 reduziert, wenn die Stromgrenze p0640 verkleinert oder der Bemessungsmagnetisierungsstrom des Asynchronmotors p0320 vergrößert wird. Dies ist eventuell bei der drehenden Messung der Fall (siehe p1960). Eine Neuberechnung der Drehmomentgrenze p1520 kann über p0340 = 1, 3 oder 5 erfolgen.		
r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam / M_max unten wirk		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1590, 1610, 5610, 5650
CU250S_S_PN	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen wirksamen unteren Drehmomentgrenze.		
Hinweis:	Die wirksame untere Drehmomentgrenze wird gegenüber der eingestellten unteren Drehmomentgrenze p1521 reduziert, wenn die Stromgrenze p0640 verkleinert oder der Bemessungsmagnetisierungsstrom des Asynchronmotors p0320 vergrößert wird. Eine Neuberechnung der Drehmomentgrenze p1520 kann über p0340 = 1, 3 oder 5 erfolgen.		
r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam / M_max unten wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
CU250S_V_PN	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen wirksamen unteren Drehmomentgrenze.		
Hinweis:	Die wirksame untere Drehmomentgrenze wird gegenüber der eingestellten unteren Drehmomentgrenze p1521 reduziert, wenn die Stromgrenze p0640 verkleinert oder der Bemessungsmagnetisierungsstrom des Asynchronmotors p0320 vergrößert wird.		


Dies ist eventuell bei der drehenden Messung der Fall (siehe p1960).

Eine Neuberechnung der Drehmomentgrenze p1520 kann über p0340 = 1, 3 oder 5 erfolgen.

p1542[0...n]	Cl: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion / FaF M_red		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5610
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Momentenreduktion bei Fahren auf Festanschlag. Dieser Wert wird in einen Faktor umgewandelt und auf die Skalierung der Momentenbegrenzungen verschaltet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1528, p1529, r1543, p1544, p1545		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung / FaF M Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5610
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige des intern umgerechneten Faktors zum Verschalten auf die Skalierung der Momenten-/Kraftbegrenzungen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1528, p1529, p1542, p1544, p1545		
p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Momentenreduzierung / FaF M_red Bew		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5610
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [%]	65535 [%]	100 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Bewertung für die Momenten-/Kraftreduktion bei Fahren auf Festanschlag.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1528, p1529, p1542, r1543, p1545		
Hinweis:	4000 hex (16384 dez) im Steuerwort MOMRED entspricht einer Reduzierung um den in diesem Parameter vorgegebenen Prozentwert.		
p1545[0...n]	Bl: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 3617, 8012
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Aktivieren/Deaktivieren der Funktion "Fahren auf Festanschlag". 1: Fahren auf Festanschlag ist aktiv 0: Fahren auf Festanschlag ist inaktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1542, r1543, p1544		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p1545[0...n]	Bl: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2520, 8012
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2683.14
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Aktivieren/Deaktivieren der Funktion "Fahren auf Festanschlag". 1: Fahren auf Festanschlag ist aktiv 0: Fahren auf Festanschlag ist inaktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1542, r1543, p1544		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Bei Fahren auf Festanschlag wird die Störung F07900 "Motor blockiert" unterdrückt.		
p1546	Drehzahlschwelle motorisch/generatorisch / n_schwelle mot/gen		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlschwelle für motorische/generatorische Begrenzung. Bei Drehzahlen, die betragsmäßig kleiner als p1546 sind, gilt: - Bei p1400.13 = 0: Motorische Begrenzung (Drehzahlschwelle wird mit Drehzahlwert verglichen). - Bei p1400.13 = 1: Generatorische Begrenzung (Drehzahlschwelle wird mit Drehzahl Sollwert verglichen).		
r1547[0...1]	CO: Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler / M_max Ausg n_reg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6060
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige der Drehmomentgrenze zur Begrenzung des Drehzahlreglerausgangs.		
Index:	[0] = Obere Grenze [1] = Untere Grenze		
r1548[0...1]	CO: Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal / Isq_max kipp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige der Begrenzung für die drehmomentbildende Stromkomponente durch die Kippberechnung, die Stromgrenze des Leistungsteils, sowie durch die Parametrierung in p0640.		
Index:	[0] = Obere Grenze [1] = Untere Grenze		

r1549	CO: Kippleistungswert / P_kipp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: r2004	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 14_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5640
CU250S_S_PN			
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
Beschreibung:	Anzeige der momentanen Kippleistung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0326		
Hinweis:	Die Kippleistung wird durch p0326, p0353, p0354 und p0356 beeinflusst.		
p1550[0...n]	BI: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset / Übern akt Moment		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 9718.23
Beschreibung:	Bei einer positiven Flanke wird das aktuelle Moment (r0079[0]) zu diesem Zeitpunkt anstelle des Momentenoffsets aus p1532 verwendet, solange p1550 auf 1 bleibt.		
p1551[0...n]	BI: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle / M_gr var/fest S_q		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5620, 5630, 6060, 6630
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	<p>Einstellung der Signalquelle zum Umschalten der Drehmomentgrenzen zwischen variabler und fester Drehmomentgrenze.</p> <p>BI: p1551 = 1-Signal: Es wirkt die variable Drehmomentgrenze (Feste Drehmomentgrenze + Skalierung).</p> <p>BI: p1551 = 0-Signal: Es wirkt die feste Drehmomentgrenze.</p> <p>Beispiel: Damit bei Schnellhalt (AUS3) die feste Drehmomentgrenze wirkt, muss Binektoreingang p1551 = r0899.5 verschaltet werden.</p>		
p1552[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset / M_max o Skal oOffs		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5060
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der oberen Drehmomentgrenze zur Begrenzung des Drehzahlreglerausgangs ohne Berücksichtigung der Strom- und Leistungsgrenzen.		
Achtung:	Die Begrenzung des Drehzahlreglers ist nur dann aktiv, wenn bei Konnektoreingang p1552 oder p1554 eine BICO-Verschaltung eingestellt ist (abweichend von Werkseinstellung).		

p1552[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset / M_max o Skal oOffs		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der oberen Drehmomentgrenze zur Begrenzung des Drehzahlreglerausgangs ohne Berücksichtigung der Strom- und Leistungsgrenzen.		
p1553[0...n]	Kippgrenze Skalierung / Kippgrenze Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	80.0 [%]	130.0 [%]	100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung zur Skalierung der Kippgrenze für den Einsatzpunkt der Feldschwächung.		
Gefahr:	Wird die Kippstromgrenze erhöht, kann der q-Stromsollwert die Kippgrenze überschreiten, so dass es bei Be- und Entlastung zu einem Hystereseeffekt kommen kann.		
			
p1554[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset / M_max u Skal oOffs		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5060
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der unteren Drehmomentgrenze zur Begrenzung des Drehzahlreglerausgangs ohne Berücksichtigung der Strom- und Leistungsgrenzen.		
Achtung:	Die Begrenzung des Drehzahlreglers ist nur dann aktiv, wenn bei Konnektoreingang p1552 oder p1554 eine BICO-Verschaltung eingestellt ist (abweichend von Werkseinstellung).		
p1554[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset / M_max u Skal oOffs		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Skalierung der unteren Drehmomentgrenze zur Begrenzung des Drehzahlreglerausgangs ohne Berücksichtigung der Strom- und Leistungsgrenzen.		

p1569[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 3 / M_Zusatz 3		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2003	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7010
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Zusatzdrehmoment 3.		
Achtung:	Der Signaleingang befindet sich hinter der Drehmomentgrenze (r1538, r1539). Die aufgeschalteten Signale werden bei Vektorantrieben nur noch durch die Strom- und Leistungsgrenzen begrenzt.		
Hinweis:	Der Signaleingang wird vorzugsweise für die Aufschaltung der Reibkennlinie genutzt. Die Kompensation der Reibung ist auch dann wirksam, wenn der Drehzahlreglerausgang an seine Drehmomentgrenzen kommt, die Stromgrenzen aber noch nicht erreicht sind (gilt nur für Vektorantriebe).		
p1570[0...n]	CO: Flusssollwert / Flusssollw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722
CU250S_V_PN			
	Min 50.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Flusssollwertes bezogen auf den Motor-Bemessungsfluss.		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirkamen Datensatz.		
Hinweis:	Bei p1570 > 100 % steigt der Flusssollwert lastabhängig von 100 % (bei Leerlauf) auf den Wert in p1570 (über Motor-Bemessungsmoment), wenn p1580 > 0 % eingestellt ist.		
p1573[0...n]	Flussschwellwert Aufmagnetisierung / Flussschw Aufmag		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722
CU250S_V_PN			
	Min 10.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Flussschwellwertes für die Freigabe des Drehzahlsollwertes und dem Ende der Aufmagnetisierung (r0056.4).		
Hinweis:	Der Parameter hat nur Einfluss, wenn der Flussistwert bei der Aufmagnetisierung den Schwellwert p1573 schneller erreicht, als in der in p0346 eingestellten Zeit. Beim Fangen (siehe p1200) und nach Gleichstrombremsung (siehe p1231) hat der Parameter keinen Einfluss.		
p1574[0...n]	Spannungsreserve dynamisch / U_reserve dyn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6723, 6724
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 150.0 [Veff]	Werkseinstellung 10.0 [Veff]
Beschreibung:	Einstellung einer dynamischen Spannungsreserve.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500		
Hinweis:	Im Bereich der Feldschwächung ist aufgrund begrenzter Spannungsstellmöglichkeiten mit Einschränkungen der Regelungsdynamik zu rechnen. Dies kann durch Vergrößerung der Spannungsreserve verbessert werden. Mit Vergrößerung der Reserve verringert sich die stationäre maximale Ausgangsspannung (r0071).		

p1578[0...n]	Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit / Flussabs Ab T_{gl}		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 20 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit für den Flusssollwert bei Flussabbau aufgrund einer Flussabsenkung (p1581 < 100 %).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1579, p1581		
p1579[0...n]	Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit / Flussabs Auf T_{gl}		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit für den Flusssollwert bei Flussaufbau aufgrund einer Flussabsenkung (p1581 < 100 %).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1578, p1581		
Hinweis:	Eine große Glättungszeit verlängert die Zeit bis zum Erreichen des maximalen Drehmoments aus der Leerlaufphase.		
p1580[0...n]	Wirkungsgradoptimierung / Wirkungsgradopt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722
CU250S_V_PN			
	Min 0 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Wirkungsgradoptimierung. Bei Wirkungsgradoptimierung wird der Flusssollwert der Regelung lastabhängig adaptiert. Bei p1580 = 100 % wird der Flusssollwert im Leerlaufbetrieb auf 50 % des Motornennflusses reduziert.		
Hinweis:	Die Aktivierung dieser Funktion ist nur sinnvoll, wenn geringe dynamische Anforderungen für den Drehzahlregler vorliegen. Zur Vermeidung von Schwingungen sind gegebenenfalls die Parameter des Drehzahlreglers anzupassen (T _n vergrößern, K _p verkleinern). Außerdem ist es notwendig, die Glättungszeit des Flusssollwertfilters (p1582) zu vergrößern.		
p1581[0...n]	Flussabsenkung Faktor / Flussabs Faktor		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 20 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Faktors, auf den der Fluss bei Leerlauf abgesenkt wird. Die Flussabsenkung ist bei einem Wert von 100% ausgeschaltet. Dieser Parameter ist bezogen auf den in der Feldschwächkennlinie hinterlegten Fluss. Mit der Flussabsenkung können die Verluste im Asynchronmotor bei Leerlauf oder kleinen Drehmomenten verringert werden. Allerdings verlängert sich damit die Zeit bis zum Erreichen des maximalen Drehmoments.		

Abhängigkeit: Siehe auch: p1578, p1579

Hinweis: Die Aktivierung dieser Funktion ist nur sinnvoll bei geringen dynamischen Anforderungen an den Drehzahlregler und häufigen Phasen mit geringer Last.
Zur Vermeidung von Schwingungen sind gegebenenfalls die Parameter des Drehzahlreglers anzupassen (Kp verkleinern (p1460, p1470), Tn vergrößern (p1462, p1472)).
Im geberlosen Betrieb ist bei Asynchronmotoren mit geschlossenen Läuferloten keine Flussabsenkung möglich.

p1582[0...n] Flusssollwert Glättungszeit / Flusssollw T_glatt

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722, 6724
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
4 [ms]	5000 [ms]	15 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Glättungszeit für den Flusssollwert.

r1583 Flusssollwert geglättet / Flusssollw glatt

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722, 6723, 6724
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des geglätteten Flusssollwertes.
Der Wert ist auf den Motor-Bemessungsfluss bezogen.

p1584[0...n] Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit / Feldschwäch T_gl

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6722
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	20000 [ms]	0 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Glättungszeit für den Flusssollwert im Feldschwächbereich.

Hinweis: Es wird nur der Anstieg des Flusssollwertes geglättet.

p1585[0...n] Flusssistwert Glättungszeit / Flusssistw T_gl

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Glättungszeit für den Flusssistwert.

r1589	Feldschwächstrom Vorsteuerwert / I_Feldschw Vorst		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6724
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des Vorsteuerwertes für den Feldschwächstrom.		
p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung / Flussregler Kp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [A/Vs]	Max 999999.0 [A/Vs]	Werkseinstellung 10.0 [A/Vs]
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung für den Flussregler.		
Hinweis:	Dieser Parameter hat keine Auswirkung bei Synchronmotoren. Der Wert wird bei der Erstinbetriebnahme automatisch motorabhängig vorgelegt. Bei Berechnung der Reglerparameter (p0340 = 4) wird dieser Wert neu berechnet.		
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit / Flussregler Tn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5722
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 30 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit für den Flussregler.		
Hinweis:	Dieser Parameter hat keine Auswirkung bei Synchronmotoren. Der Wert wird bei der Erstinbetriebnahme automatisch motorabhängig vorgelegt. Bei Berechnung der Reglerparameter (p0340 = 4) wird dieser Wert neu berechnet.		
r1593[0...1]	CO: Feldschwächregler/Flussregler Ausgang / Feld/Fl_reg Ausg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6724
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Ausgang des Feldschwächreglers (Synchronmotor).		
Index:	[0] = PI-Ausgang [1] = I-Ausgang		

p1594[0...n]	Feldschwächregler P-Verstärkung / Feld_reg Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6724
CU250S_V_PN			
	Min 0.00	Max 1000.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Einstellung der P-Verstärkung des Feldschwächreglers.		
p1596[0...n]	Feldschwächregler Nachstellzeit / Feld_reg Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723, 6724
CU250S_V_PN			
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 300 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Feldschwächreglers.		
r1597	CO: Feldschwächregler Ausgang / Feld_reg Ausg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Ausganges des Feldschwächreglers. Der Wert ist auf den Motor-Bemessungsfluss bezogen.		
r1598	CO: Flusssollwert gesamt / Flusssollwert ges		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6714, 6723, 6724, 6725, 6726, 8018
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Flusssollwertes. Der Wert ist auf den Motor-Bemessungsfluss bezogen.		
p1603[0...n]	Felddbildender Strom maximal / Id max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C, U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des maximalen Anteils des felddbildenden Stroms am zulässigen Maximalstrom (r0067).		
Hinweis:	Zu Wert = 0.0 %: Bei Synchronmotoren wird 90 % und bei Asynchronmotoren 60 % wirksam.		

p1610[0...n]	Drehmomentsollwert statisch (SLVC) / M_soll statisch		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1710, 6721, 6722, 6726
CU250S_V_PN	Min -200.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des statischen Drehmomentsollwertes für den Bereich kleiner Drehzahlen bei geberloser Vektorregelung (SLVC). Der Parameter wird in % bezogen auf das Motor-Bemessungsmoment (r0333) eingegeben. Bei geberloser Vektorregelung wird bei abgeschaltetem Motormodell ein Strombetrag eingepreßt. p1610 repräsentiert die maximal auftretende Last bei konstanter Solldrehzahl.		
Achtung:	p1610 sollte immer mindestens 10 % größer eingestellt werden als die maximal auftretende stationäre Belastung.		
Hinweis:	Bei p1610 = 0 % wird ein Stromsollwert errechnet, der dem Leerlaufstrom entspricht (ASM: Nennmagnetisierungsstrom). Bei p1610 = 100 % wird ein Stromsollwert errechnet, der dem Motor-Bemessungsmoment entspricht. Negative Werte werden bei Asynchron- und permanenterregten Synchronmotoren in positive Sollwerte umgerechnet.		
p1611[0...n]	Beschleunigungszusatzmoment (SLVC) / M_zusatz_beschl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1710, 6721, 6722, 6726
CU250S_V_PN	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 30.0 [%]
Beschreibung:	Eingabe des dynamischen Drehmomentsollwertes für den Bereich kleiner Drehzahlen bei geberloser Vektorregelung (SLVC). Der Parameter wird in % bezogen auf das Motor-Bemessungsmoment (r0333) eingegeben.		
Hinweis:	Beim Beschleunigen und Abbremsen wird p1611 zu p1610 addiert und das daraus resultierende Gesamtmoment in einen entsprechenden Stromsollwert umgerechnet und geregelt. Für reine Beschleunigungsdrehmomente ist es immer günstiger, die Drehmomentvorsteuerung des Drehzahlreglers zu verwenden (p1496).		
p1612[0...n]	Stromsollwert gesteuert geberlos / I_soll gest geberl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stromsollwertes für den gesteuerten geberlosen Betrieb.		
Hinweis:	Der Wert wirkt bei Drehzahlen kleiner als p1755 und ist eine Reserve für ein eventuell vorhandenes Lastmoment bzw. Fehler im Trägheitsmoment.		
r1614	EMK maximal / EMK max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6725
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der aktuell maximal möglichen elektromotorischen Kraft (EMK) der fremderregten Synchronmaschine.		

Abhängigkeit: Der Wert ist Grundlage für den Flusssollwert.
Die maximal mögliche EMK hängt von folgenden Faktoren ab:

- Aktuelle Zwischenkreisspannung (r0070).
- Maximaler Aussteuergrad (p1803).
- Feldbildender und momentenbildender Stromsollwert.

p1616[0...n]	Stromsollwert Glättungszeit / I_soll T_Glättung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6721, 6722
CU250S_V_PN			
	Min 4 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 40 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit für den Stromsollwert. Der Stromsollwert wird aus p1610 und p1611 generiert.		
Hinweis:	Der Parameter ist nur wirksam im Bereich der Stromeinprägung bei geberloser Vektorregelung.		
r1623[0...1]	Feldbildender Stromsollwert (stationär) / Id_soll stationär		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6723, 6726, 6727
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des stationären feldbildenden Stromsollwertes (Id_soll).		
Hinweis:	Zu Index 1: Anzeige des ständerseitigen stationären feldbildenden Stroms bei fremderregten Synchronmotoren ohne den Anteil der Erregerstromüberwachung (r1644).		
r1624	Feldbildender Stromsollwert gesamt / Id_sollw gesamt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6640, 6721, 6723, 6727
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des begrenzten feldbildenden Stromsollwertes (Id_soll). Dieser setzt sich zusammen aus stationärem feldbildendem Stromsollwert r1623 sowie einer dynamischen Komponente, die sich nur bei Flusssollwertänderungen einstellt.		
r1650	Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter / Iq_soll vor Filter		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige des momentenbildenden Stromsollwertes Iqsoll nach den Momentengrenzen und der Taktinterpolation vor den Stromsollwertfiltern.		

r1651 CO: Drehmomentsollwert Funktionsgenerator / M_soll FG				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN				
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]	
Beschreibung:	Anzeige des Drehmomentsollwertes des Funktionsgenerators.			

p1654[0...n] Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit Feldschwächbereich / Isq_s T_glatt FS				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6710	
CU250S_V_PN				
	Min 0.1 [ms]	Max 50.0 [ms]	Werkseinstellung 4.8 [ms]	
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeitkonstante für den Sollwert der drehmomentbildenden Stromkomponente.			
Hinweis:	Die Glättungszeit wird erst bei Erreichen des Feldschwächbereichs wirksam.			

p1656[0...n] Stromsollwertfilter Aktivierung / I_soll_filt Akt					
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710		
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin		
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren der Stromsollwertfilter.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Filter 1	Aktiv	Inaktiv	-
	01	Filter 2	Aktiv	Inaktiv	-
Abhängigkeit:	Die einzelnen Stromsollwertfilter werden ab p1657 parametrier.				
Hinweis:	Wenn nicht alle Filter benötigt werden, sollten die Filter lückenlos von Filter 1 an verwendet werden.				

p1657[0...n] Stromsollwertfilter 1 Typ / I_soll_filt 1 Typ				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: Integer16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710	
CU250S_S_PN				
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1	
Beschreibung:	Einstellung des Stromsollwertfilters 1 als Tiefpass (PT2) oder allgemeines Filter 2. Ordnung.			
Wert:	1: PT2-Tiefpass 2: Allgemeines Filter 2. Ordnung			
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 1 wird über p1656.0 aktiviert und über p1657 ... p1661 parametrier.			
Hinweis:	Beim allgemeinen Filter 2. Ordnung wird durch gleiche Eigenfrequenzen im Zähler und im Nenner, d. h. Bandstop-Frequenz, das Bandstop-Filter realisiert. Wird die Zähler-Dämpfung zu Null gewählt, wird die Bandstop-Frequenz vollständig unterdrückt. Aus der Gleichung für die 3-dB-Bandbreite lässt sich die Nenner-Dämpfung bestimmen: $f_{3dB\text{Bandbreite}} = 2 * D_{\text{Nenner}} * f_{\text{Bandstop-Frequenz}}$			

p1658[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 1 (PT2, allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 1 wird über p1656.0 aktiviert und über p1657 ... p1661 parametrier.		
p1659[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 1 D_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Dämpfung für Stromsollwertfilter 1.		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 1 wird über p1656.0 aktiviert und über p1657 ... p1661 parametrier.		
p1660[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 1 (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 1 wird über p1656.0 aktiviert und über p1657 ... p1661 parametrier.		
p1661[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 1 D_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Dämpfung für Stromsollwertfilter 1.		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 1 wird über p1656.0 aktiviert und über p1657 ... p1661 parametrier.		
p1662[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Typ / I_soll_filt 2 Typ		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Stromsollwertfilters 2 als Tiefpass (PT2) oder allgemeines Filter 2. Ordnung.		
Wert:	1: PT2-Tiefpass 2: Allgemeines Filter 2. Ordnung		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 2 wird über p1656.1 aktiviert und über p1662 ... p1666 parametrier.		

Hinweis: Beim allgemeinen Filter 2. Ordnung wird durch gleiche Eigenfrequenzen im Zähler und im Nenner, d. h. Bandstop-Frequenz, das Bandstop-Filter realisiert. Wird die Zähler-Dämpfung zu Null gewählt, wird die Bandstop-Frequenz vollständig unterdrückt.

Aus der Gleichung für die 3-dB-Bandbreite lässt sich die Nenner-Dämpfung bestimmen:

$$f_{3dB\text{Bandbreite}} = 2 * D_{\text{Nenner}} * f_{\text{Bandstop-Frequenz}}$$

p1663[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 2 fn_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 2 (PT2, allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 2 wird über p1656.1 aktiviert und über p1662 ... p1666 parametrier.		
p1664[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 2 D_n		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Nenner-Dämpfung für Stromsollwertfilter 2.		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 2 wird über p1656.1 aktiviert und über p1662 ... p1666 parametrier.		
p1665[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 2 fn_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 2 (allgemeines Filter).		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 2 wird über p1656.1 aktiviert und über p1662 ... p1666 parametrier.		
p1666[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 2 D_z		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710, 6710
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
Beschreibung:	Einstellung der Zähler-Dämpfung für Stromsollwertfilter 2.		
Abhängigkeit:	Das Stromsollwertfilter 2 wird über p1656.1 aktiviert und über p1662 ... p1666 parametrier.		

p1667[0...n] Stromsollwertfilter 3 Typ / I_soll_filt 3 Typ

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
1	2	1

Beschreibung: Einstellung des Stromsollwertfilters 3 als Tiefpass (PT2) oder allgemeines Filter 2. Ordnung.

Wert:
1: PT2-Tiefpass
2: Allgemeines Filter 2. Ordnung

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 3 wird über p1656.2 aktiviert und über p1667 ... p1671 parametrier.

p1668[0...n] Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 3 fn_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Beschreibung: Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 3 (PT2, allgemeines Filter).

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 3 wird über p1656.2 aktiviert und über p1667 ... p1671 parametrier.

p1669[0...n] Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 3 D_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.001	10.000	0.700

Beschreibung: Einstellung der Nenner-Dämpfung für Stromsollwertfilter 3.

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 3 wird über p1656.2 aktiviert und über p1667 ... p1671 parametrier.

p1670[0...n] Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 3 fn_z

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Beschreibung: Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 3 (allgemeines Filter).

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 3 wird über p1656.2 aktiviert und über p1667 ... p1671 parametrier.

p1671[0...n] Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 3 D_z

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000	10.000	0.700

Beschreibung: Einstellung der Zähler-Dämpfung für Stromsollwertfilter 3.

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 3 wird über p1656.2 aktiviert und über p1667 ... p1671 parametrier.

p1672[0...n] Stromsollwertfilter 4 Typ / I_soll_filt 4 Typ

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
1	2	1

Beschreibung: Einstellung des Stromsollwertfilters 4 als Tiefpass (PT2) oder allgemeines Filter 2. Ordnung.

Wert:
1: PT2-Tiefpass
2: Allgemeines Filter 2. Ordnung

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 4 wird über p1656.3 aktiviert und über p1672 ... p1676 parametrier.

p1673[0...n] Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 4 fn_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Beschreibung: Einstellung der Nenner-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 4 (PT2, allgemeines Filter).

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 4 wird über p1656.3 aktiviert und über p1672 ... p1676 parametrier.

p1674[0...n] Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 4 D_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.001	10.000	0.700

Beschreibung: Einstellung der Nenner-Dämpfung für Stromsollwertfilter 4.

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 4 wird über p1656.3 aktiviert und über p1672 ... p1676 parametrier.

p1675[0...n] Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 4 fn_n

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Beschreibung: Einstellung der Zähler-Eigenfrequenz für Stromsollwertfilter 4 (allgemeines Filter).

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 4 wird über p1656.3 aktiviert und über p1672 ... p1676 parametrier.

p1676[0...n] Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 4 D_z

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5710
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000	10.000	0.700

Beschreibung: Einstellung der Zähler-Dämpfung für Stromsollwertfilter 4.

Abhängigkeit: Das Stromsollwertfilter 4 wird über p1656.3 aktiviert und über p1672 ... p1676 parametrier.

p1699			
Filter Datenübernahme / Filter Datenübern			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Aktivierung der Datenübernahme bei Parameteränderungen für Filter. p1699 = 0: Die neuen Filterdaten werden sofort übernommen. p1699 = 1: Die neuen Filterdaten werden erst beim Zurücksetzen dieses Parameters übernommen.		
Abhängigkeit:	Drehzahlsollwertfilter 1, 2 (p1414 und folgende) Stromsollwertfilter 1 ... 4 (p1656 und folgende) Stromsollwertfilter 5 ... 10 (Funktionsmodul, p5200 und folgende) Siehe auch: p1414, p1656		


p1701[0...n]			
Stromregler Referenzmodell Totzeit / I_reg RefMod t_tot			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 5714
CU250S_S_PN			
	Min 0.0	Max 1.0	Werkseinstellung 1.0
Beschreibung:	Einstellung der gebrochenen Totzeit für das Referenzmodell des Stromreglers. Dieser Parameter bildet die Rechentotzeit des proportional geregelten Stromregelkreises nach.		
Hinweis:	Totzeit = p1701 * p0115[0]		

p1702[0...n]			
Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isd_reg_vorst Skal			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 70.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung der dynamischen Stromreglervorsteuerung für die flussbildende Stromkomponente Isd.		
Hinweis:	Der Parameter wirkt bei permanenterregten Synchronmotoren.		

p1703[0...n]			
Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isq_reg_vorst Skal			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 60.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung der dynamischen Stromreglervorsteuerung für die drehmoment-/kraftbildende Stromkomponente Isq.		


p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung / I_reg Kp		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 18_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 5714, 7017
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [V/A]	Max 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung 0.000 [V/A]
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung des Stromreglers für den unteren Adaptionstrombereich. Dieser Wert wird bei Abschluss der Inbetriebnahme über p3900 oder über p0340 automatisch voreingestellt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0391, p0392, p0393		
Hinweis:	Mit p0393 = 100 % wird die Stromregleradaption abgeschaltet und p1715 wirkt im gesamten Bereich.		
p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung / I_reg Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung des Stromreglers. Dieser Wert wird bei Abschluss der Inbetriebnahme über p3900 oder über p0340 automatisch voreingestellt.		
p1717[0...n]	Stromregler Nachstellzeit / I_reg Tn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1710, 5714, 6714, 7017
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 2.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Stromreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1715		
p1717[0...n]	Stromregler Nachstellzeit / I_reg Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1710, 5714, 6714, 7017
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 2.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Stromreglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1715		
r1718	CO: Isq-Regler Ausgang / Isq_reg Ausg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ausgangs des Isq-Stromreglers (drehmoment-/kraftbildender Strom, PI-Regler). Der Wert enthält den proportionalen und integralen Anteil des PI-Reglers.		

r1719	Isq-Regler Integralanteil / Isq_reg I_Anteil		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Integralanteils des Isq-Stromreglers (drehmoment-/kraftbildender Strom, PI-Regler).		
r1723	CO: Isd-Regler Ausgang / Isd_reg Ausg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ausgangs des Isd-Stromreglers (flussbildender Strom, PI-Regler). Der Wert enthält den proportionalen und integralen Anteil des PI-Reglers.		
r1724	Isd-Regler Integralanteil / Isd_reg I_Anteil		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Integralanteils des Isd-Stromreglers (flussbildender Strom, PI-Regler).		
r1725	Isd-Regler Integralanteil Begrenzung / Isd_reg I_Begr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Begrenzungswertes für den Integralanteil des Isd-Stromreglers.		
p1726[0...n]	Querzweig-Entkopplung Skalierung / Quer_Entk Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 75.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung der Querzweig-Entkopplung.		
Hinweis:	Der Parameter ist unwirksam bei geberloser Vektorregelung. In diesem Fall wird immer mit p1727 gefahren. Wird p1726 = 0 gesetzt, so wird die Querentkopplung deaktiviert. Der Integralanteil des Isd-Stromreglers bleibt im gesamten Drehzahlstellbereich wirksam. Bei der Regelung von Synchronmotoren dient dieser Parameter zur Skalierung der Stromreglerentkopplung.		

p1727[0...n]	Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung / Quer_Entk UmaxSkal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6714
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung der Querzweig-Entkopplung bei Erreichen der Spannungsbegrenzung.		
r1728	Entkopplungsspannung Längsachse / U_längs_entk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ausgangs der Querkanalentkopplung für die d-Achse.		
r1729	Entkopplungsspannung Querachse / U_quer_entk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Ausgangs der Querkanalentkopplung für die q-Achse.		
p1730[0...n]	Isd-Regler Integralanteil Abschaltschwelle / Isd_Reg I_Ant deak		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 30 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 30 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl-Einsatzschwelle für die Deaktivierung des Integralanteils des Isd-Reglers. Für Drehzahlen größer des Schwellwertes ist der d-Stromregler nur noch als P-Regler wirksam. Anstelle des Integralanteils wirkt die Querzweig-Entkopplung.		
Warnung:	Bei Einstellungen über 80 % ist der d-Stromregler bis zur Feldschwächeeinsatzgrenze aktiv. Bei Betrieb an der Spannungsgrenze kann dies zu instabilem Verhalten führen. Um dies zu verhindern, ist die dynamische Spannungsreserve p1574 zu vergrößern.		
			
Hinweis:	Der Parameterwert ist bezogen auf die synchrone Bemessungsdrehzahl des Motors.		
p1731[0...n]	Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante / Isd-Reg iCombi T1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für die Berechnung der d-Strom-Gleichanteilsdifferenz (Kombistrom) zur Aufschaltung auf den d-Stromregler-Istwert. Mit p1731 = 0 wird die Aufschaltung deaktiviert.		

r1732	CO: Längsspannungssollwert / U_längs_soll		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5714, 6714, 5718
CU250S_S_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Längsspannungssollwertes Ud.		
r1732[0...1]	CO: Längsspannungssollwert / U_längs_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5714, 6714, 5718
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Längsspannungssollwertes Ud.		
Index:	[0] = Ungeglättet [1] = Geglättet mit p0045		
r1733	CO: Querspannungssollwert / U_quer_soll		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5714, 5718, 6714, 6719
CU250S_S_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Querspannungssollwertes Uq.		
r1733[0...1]	CO: Querspannungssollwert / U_quer_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1630, 5714, 5718, 6714, 6719
CU250S_V_PN	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige des Querspannungssollwertes Uq.		
Index:	[0] = Ungeglättet [1] = Geglättet mit p0045		
p1740[0...n]	Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser Regelung / Verst Res_dämpf		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.025
Beschreibung:	Definiert die Verstärkung des Reglers zur Resonanzdämpfung bei Betrieb mit geberloser Vektorregelung im Bereich der Stromeinprägung.		

p1744[0...n]	Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung / MotMod n_schw kipp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 100.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes zur Erkennung eines gekippten Motors. Überschreitet der Adaptionsreglerausgang die parametrisierte Drehzahldifferenz, so wird Bit 11 im Statuswort p1408 gesetzt.		
Abhängigkeit:	Wird ein Kippen des Antriebs erkannt (p1408.11 gesetzt), so wird nach der Verzögerungszeit in p2178 die Störung 7902 ausgelöst. Siehe auch: p2178		
Hinweis:	Die Drehzahlüberwachung ist nur bei Betrieb mit Drehzahlgeber wirksam (siehe p1300). Das Kippen wird auch festgestellt, wenn im Drehzahlsignal Sprünge auftreten, die den Wert in p0492 überschreiten.		
p1745[0...n]	Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung / MotMod Schw Kipp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 1000.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Fehlerschwellwertes zur Erkennung eines gekippten Motors. Überschreitet das Fehlersignal (r1746) die parametrisierte Fehlerschwelle, so wird Zustandssignal r1408.12 = 1 gesetzt.		
Abhängigkeit:	Wird ein Kippen des Antriebs erkannt (r1408.12 = 1), so wird nach der Verzögerungszeit in p2178 die Störung F07902 ausgelöst. Siehe auch: p2178		
Hinweis:	Die Überwachung ist nur im Bereich kleiner Drehzahlen wirksam (unter p1755 * (100% - p1756)).		
r1746	Motormodell Fehlersignal Kipperkennung / MotMod Signal Kipp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Signal zur Auslösung der Kipperkennung.		
Hinweis:	Das Signal wird nicht während der Auferregung und nur im Bereich kleiner Drehzahlen berechnet (unter p1755 * (100 % - p1756)).		

p1749[0...n]		Motormodell Anhebung Umschalt Drehzahl geberloser Betrieb / Anh n_Umsch geberl			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min 0.0 [%]	Max 99.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]		
Beschreibung:	Minimalwert der Betriebsfrequenz für den robusten Betrieb. Ist der Minimalwert größer als die mit p1755 * (1 - 2 * p1756) parametrisierte untere Umschaltgrenze, so wird die Differenz mittels p1749 * p1755 angezeigt. Der Parameterwert ist nicht änderbar.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1752, p1755, p1756				
p1750[0...n]		Motormodell Konfiguration / MotMod Konfig			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5		Datentyp: Unsigned8	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für das Motormodell. Bit 0 = 1: Erzwingt drehzahlgesteuertes Anfahren (ASM). Bit 1 = 1: Erzwingt gesteuertes Durchfahren durch Frequenz Null (ASM). Bit 2 = 1: Antrieb verbleibt auch bei Frequenz Null im vollständig geregelten Betrieb (ASM). Bit 3 = 1: Motormodell wertet Sättigungskennlinie aus (ASM). Bit 6 = 1: Bei blockiertem Motor bleibt die geberlose Vektorregelung drehzahl geregelt (ASM). Bit 7 = 1: Verwendung robuster Umschaltgrenzen zur Modellumschaltung (gesteuert/geregelt) bei generatorischem Betrieb (ASM).				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Gesteuert anfahren	Ja	Nein	-
	01	Gesteuert durch 0 Hz	Ja	Nein	-
	02	Geregelter Betrieb bis Frequenz Null für passive Lasten	Ja	Nein	-
	03	Motormodell Lh_pre = f(PsiEst)	Ja	Nein	-
	06	Geregelt/Gesteuert (PEM) bei blockiertem Motor	Ja	Nein	-
	07	Verwendung robuster Umschaltgrenzen	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500				
Vorsicht:	Bit 6 = 1 ist nicht anzuwenden, wenn der Motor durch die Last langsam an der Drehmomentgrenze reversiert werden kann. Bei langen Blockierwartezeiten (p2177 > p1758) kann es zum Kippen des Motors kommen. In diesem Fall ist die Funktion abzuschalten oder im gesamten Drehzahlbereich geregelt zu fahren (Hinweise zu Bit 2 = 1 beachten).				
					
Hinweis:	Bit 0 ... 2 haben nur Einfluss bei geberloser Vektorregelung, Bit 2 wird in Abhängigkeit von p0500 vorbelegt. Zu Bit 2 = 1: Die geberlose Vektorregelung ist bis Frequenz Null wirksam. Es erfolgt kein Wechsel in den drehzahlgesteuerten Betrieb. Diese Betriebsart ist für passive Lasten möglich. Darunter fallen Anwendungen, bei denen die Last selbst kein aktives Drehmoment erzeugt und somit nur reaktiv auf das Antriebsmoment des Asynchronmotors wirkt. Mit Bit 2 = 1 wird automatisch auch Bit 3 = 1 gesetzt. Eine manuelle Abwahl ist möglich und kann sinnvoll sein, wenn bei Fremdmotoren eine Messung der Sättigungskennlinie (p1960) nicht durchgeführt wurde. Für SIEMENS-Standardmotoren reicht in der Regel bereits die vorbelegte Sättigungscharakteristik. Bei gesetztem Bit wird die Anwahl von Bit 0 und 1 ignoriert. Zu Bit 2 = 0: Es wird Bit 3 automatisch auch deaktiviert.				

Zu Bit 6 = 1:

Für geberlose Vektorregelung von Asynchronmotoren gilt:

Bei blockiertem Motor (siehe p2175, p2177) wird die Zeitbedingung in p1758 umgangen und es wird nicht in den gesteuerten Betrieb gewechselt.

Zu Bit 7 = 1:

Für geberlose Vektorregelung von Asynchronmotoren gilt:

Bei zu kleiner Parametrierung der Umschaltgrenzen (p1755, p1756) erfolgt eine automatische Anhebung auf robuste Werte um den Beitrag p1749 * p1755.

Die wirksame Zeitbedingung für den Wechsel in den gesteuerten Betrieb resultiert zu $\text{Min}(p1758, 0.5 * r0384)$.

Für Applikationen, die hohes Drehmoment bei kleiner Frequenz und dabei kleinem Drehzahlgradienten verlangen, kann eine Aktivierung sinnvoll sein.

Auf eine ausreichende Parametrierung ist zu achten (p1610, p1611).

r1751

Motormodell Status / MotMod Status

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status des Motormodells.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Gesteuerter Betrieb	Aktiv	Inaktiv	6721
	01	Hochlaufgeber setzen	Aktiv	Inaktiv	-
	02	Stop RsLh-Adaption	Ja	Nein	-
	03	Rückführung	Aktiv	Inaktiv	-
	04	Geberbetrieb	Aktiv	Inaktiv	-
	05	Halte Winkel	Ja	Nein	-
	06	Beschleunigungskriterium	Aktiv	Inaktiv	-
	07	Setze Winkelintegrator PEM	Nein	Ja	-
	08	Stop Kt-Adaption PEM	Nein	Ja	-
	09	PollID aktiv PEM SLVC	Nein	Ja	-
	10	I-Injektion PEM	Nein	Ja	-
	11	Kein Zuziehen Drehzahlregler	Ja	Nein	-
	12	Rs-Adaption wartet	Ja	Nein	-
	13	Motorbetrieb	Ja	Nein	-
	14	Statorfrequenz Vorzeichen	Positiv	Negativ	-
	15	Drehmoment Vorzeichen	Motorisch	Generatorisch	-
	16	Puls-Injektion aktiv PEM	Ja	Nein	-
	17	Betrieb mit robuster Modellrückführung	Freigeschaltet	Gesperrt	-
	18	Betrieb des Strommodells mit Strom-Rückführung	Freigeschaltet	Gesperrt	-
	19	Strom-Rückführung im Strommodell	Aktiv	Inaktiv	-
	20	Robuste Anhebung der Umschaltgrenzen	Aktiv	Inaktiv	-
	21	Motor blockiert (HLG Halt) PEM	Nein	Ja	-

Hinweis:

Zu Bit 17:

Anzeige des Status der Freischaltung der robusten Modellrückführung (p1784) bei Betrieb mit und ohne Geber. Die Rückführung dient der Steigerung der Parameter-Robustheit des Motormodells und wirkt im Betriebsbereich der Zweikomponentenstromregelung.

Zu Bit 18:

Anzeige des Status der Freischaltung der Differenzstrom-Rückführung im Strommodell bei Betrieb mit Geber.

Die Freischaltung erfolgt automatisch mit $p1784 > 0$ oder $p1731 > 0$. Die Rückführung dient dem robusten Wechsel zwischen Strommodell und vollständigem Maschinenmodell mit aktiver robuster Modellrückführung und Kombistrom.

Zu Bit 19:

Anzeige der momentan wirksamen Statorkreisrückführung im Strommodell-Betrieb.

Zu Bit 20:

Anzeige der momentan wirksamen Anhebung der Umschaltgrenzen um den Wert $p1749 \cdot p1755$.

Zu Bit 21:

Bei blockiertem Synchronmotor wird der Drehzahlhochlaufgeber im drehzahlgesteuerten Betriebsbereich angehalten, wenn der Drehmomentsollwert die Drehmomentgrenze erreicht und die Drehzahl kleiner ist als der Schwellwert in $p2175$.

p1752[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Geb		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl zum Umschalten des Motormodells bei Betrieb mit Geber.		
Abhängigkeit:	In der Betriebsart U/f-Kennlinie hat der Parameter keine Bedeutung. Verwendung der Reibkennlinie bei Betrieb mit Geber: Bei Änderung der Motormodell Umschaltdrehzahl p1752 sollten die Punkte der Reibkennlinie neu berechnet ($p0340 = 5$) und die Reibkennlinie erneut aufgenommen werden ($p3845$). Bei geringfügigen Änderungen braucht nur der zugehörige Reibkennlinienpunkt mitgeführt werden (siehe $p3844$). Siehe auch: p1756		
p1752[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Geb		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl zum Umschalten des Motormodells bei Betrieb mit Geber.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1756		
p1753[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Hyst G		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Hysterese für die Umschaltdrehzahl des Motormodells für Betrieb mit Drehzahlgeber.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1752		
Hinweis:	Der Wert bezieht sich auf p1752.		
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb / MotMod n_um geberl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1,3$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl zum Umschalten des Motormodells bei geberlosem Betrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1749, p1756		
Hinweis:	Die Umschaltdrehzahl gilt für Umschaltung zwischen gesteuerten und geregelten Betrieb.		

p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb / MotMod n_um geberl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl zum Umschalten des Motormodells bei geberlosem Betrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1749, p1756		
Achtung:	Die Umschaltdrehzahl steht für die stationäre Mindestdrehzahl bis zu der das Motormodell im geberlosen Betrieb stationär betrieben werden kann. Bei mangelnder Stabilität nahe der Umschaltdrehzahl kann ein Vergrößern des Parameterwertes sinnvoll sein. Sehr kleine Umschaltdrehzahlen können hingegen die Stabilität gefährden.		
Hinweis:	Die Umschaltdrehzahl gilt für Umschaltung zwischen gesteuerten und geregelten Betrieb.		
p1756	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese / MotMod n_um Hyst		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Hysterese für die Umschaltdrehzahl/-geschwindigkeit des Motormodells.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1752, p1755		
Hinweis:	Der Wert wird relativ zu p1404, p1752 bzw. p1755 eingegeben.		
p1756	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese geberloser Betrieb / MotMod n_um Hyst		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6730, 6731
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [%]	Max 95.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Hysterese für die Umschaltdrehzahl des Motormodells bei geberlosem Betrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1755		
Hinweis:	Der Parameterwert bezieht sich auf p1755. Sehr kleine Hysteresen können die Stabilität im Bereich der Umschaltdrehzahl gefährden, sehr große Hysteresen im Bereich des Stillstands.		
p1758[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert / MotMod t ger gest		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 100 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 500 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Mindestzeit für das Unterschreiten der Umschaltdrehzahl beim Wechsel vom geregelten in den gesteuerten Betrieb.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1755, p1756		

p1759[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt / MotMod t gest ger		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Mindestzeit für den Wechsel vom gesteuerten in den geregelten Betrieb nach Überschreiten der unteren Umschaltzahl $p1755 \cdot (1 - p1756 / 100 \%)$.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1755, p1756		
Hinweis:	Mit p1759 = 2000 ms wird die Wartezeit unwirksam und der Modellwechsel nur noch durch die Ausgangsfrequenz bestimmt (Umschaltung bei p1755).		
p1760[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp / MotMod mG n_ada Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 1000.000
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung des Reglers für die Drehzahladaption mit Drehzahlgeber.		
p1761[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn / MotMod mG n_ada Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit des Reglers für die Drehzahladaption mit Drehzahlgeber.		
r1762[0...1]	Motormodell Abweichung Komponente 1 / MotMod Abw Kompo 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6721, 6730, 6731
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Asynchronmotor (ASM): Anzeige der bezogenen imaginären Regelabweichung für die Adaptionkreise des Motormodells. Permanentenerregter Synchronmotor (PEM): Anzeige der Regelabweichung für die Drehzahladaption. r1762[0]: Winkelabweichung [rad-el] der geschätzten EMK. r1762[1]: Winkelabweichung [rad-el] der Kleinsignalantwort bei Pulsverfahren.		
Index:	[0] = Abweichung Modell 1 [1] = Abweichung Modell 2		

r1763	Motormodell Abweichung Komponente 2 / MotMod Abw Kompo 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Asynchronmotor (ASM):
Anzeige der bezogenen realen Regelabweichung für die Adaptionkreise des Motormodells.
Permanenterregter Synchronmotor (PEM):
Nicht verwendet.

p1764[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp / MotMod oG n_ada Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6730
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000	100000.000	1000.000

Beschreibung: Einstellung der Proportionalverstärkung des Reglers für die Drehzahladaption ohne Drehzahlgeber.

r1765	Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam / MotM n_ada Kp wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der wirksamen Proportionalverstärkung des Reglers für die Drehzahladaption.

p1767[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn / MotMod oG n_ada Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6730
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1 [ms]	200 [ms]	4 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Nachstellzeit des Reglers für die Drehzahladaption ohne Drehzahlgeber.

r1768	Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam / MotM n_ada Vi wirk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der wirksamen Verstärkung des Integralanteils des Reglers für die Drehzahladaption.

r1770	CO: Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil / MotMod n_adapt Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6730
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des P-Anteils des Reglers für die Drehzahladaption.		
r1771	CO: Motormodell Drehzahladaption I-Anteil / MotMod n_adapt Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 6730
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des I-Anteils des Reglers für die Drehzahladaption.		
r1773[0...1]	Motormodell Schlupfdrehzahl / MotMod Schlupf		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige von geschätzten (Drehzahl)-Signalen des Motormodells. r1773[0]: Anzeige des geschätzten (mechanischen) Schlupfes des Motormodells. r1773[1]: Anzeige der geschätzten Eingangsdrehzahl des Motormodells.		
Index:	[0] = Schlupfdrehzahl geschätzt [1] = Drehzahl geschätzt		
p1774[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha / MotMod Offs Komp A		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -5.000 [V]	Max 5.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
Beschreibung:	Einstellung der Offsetspannung in alpha-Richtung, wodurch die Offsetspannungen des Umrichters bei kleinen Drehzahlen kompensiert werden. Der Wert gilt bei Nennpulsfrequenz des Leistungsteils.		
Hinweis:	Der Wert wird während der drehenden Messung voreingestellt.		

p1775[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta / MotMod Offs Komp B		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -5.000 [V]	Max 5.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
Beschreibung:	Einstellung der Offsetspannung in beta-Richtung, wodurch die Offsetspannungen des Umrichters bei kleinen Drehzahlen kompensiert werden. Der Wert gilt bei Nennpulsfrequenz des Leistungsteils.		
Hinweis:	Der Wert wird während der drehenden Messung voreingestellt.		
r1776[0...6]	Motormodell Status Signale / MotMod Status Sig		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige interner Statussignale des Motormodells: Index 0: Umschaltrampe zwischen Strom- und Spannungsmodell Index 1: Umschaltrampe für die Modellrückführung (nur Asynchronmotoren geberlos) Index 2: Umschaltrampe für den Bereich Frequenz null (nur Asynchronmotoren geberlos) Index 3: Übergangsrampe Istdrehzahl vom Drehzahlsollwert zum Modellwert (FEM geberlos) Index 4: Drehzahlreglerfreigabe (FEM geberlos) Index 5: Übergangsrampe zwischen Strom- und Spannungsmodell (FEM geberlos) Index 6: Übergangsrampe auf EMK-Abweichung am PLL-Eingang (PESM geberlos)		
Index:	[0] = Umschaltrampe Motormodell [1] = Umschaltrampe Modellrückführung [2] = Umschaltrampe Frequenz null ASM geberlos [3] = Umschaltrampe Istdrehzahl FEM geberlos [4] = Freigabe Drehzahlregler FEM geberlos [5] = Umschaltrampe Motormodell FEM geberlos [6] = Umschaltrampe Motormodell PESM geberlos		
Hinweis:	Index 3 bis 5 sind nur relevant bei geberloser Regelung von fremderregten Synchronmotoren.		
r1778	Motormodell Flusswinkeldifferenz / MotMod Winkeldiff		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Asynchronmotor (ASM): Anzeige der Differenz Motormodellflusswinkel zu Transformationswinkel. Permanenterregter Synchronmotor (PESM): Anzeige der Winkeldifferenz zwischen Motormodell und Encoder.		
Abhängigkeit:	Eine Glättung der Anzeige kann über p1754 eingestellt werden.		
Achtung:	Die Anzeige ist nur bei richtiggestellter Istwertinvertierung, Geberstrichzahl und Polpaarzahl sinnvoll. Beispiel: Fahren im geberlosen Betrieb bei Drehzahl ungleich Null und ohne Last. --> Prüfen des Vorzeichens von r0061 und r0063. Bei ungleichem Vorzeichen p0410.0 ändern. --> Prüfen des stationären Wertes von r0061 und r0063. Bei ungleichem Wert Geberstrichzahl (p0408) oder Polpaarzahl (p0314) ändern.		

r1778						Motormodell Flusswinkeldifferenz / MotMod Winkeldiff					
CU250S_V		Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32					
CU250S_V_CAN		Änderbar: -		Normierung: p2005		Dyn. Index: -					
CU250S_V_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -					
CU250S_V_PN											
		Min - [°]		Max - [°]		Werkseinstellung - [°]					
Beschreibung:		Anzeige der Differenz Motormodellflusswinkel zu Transformationswinkel.									
Abhängigkeit:		Eine Glättung der Anzeige kann über p1754 eingestellt werden.									
p1780[0...n]						Motormodell Adaptionen Konfiguration / MotMod Adapt Konf					
CU250S_V		Zugriffsstufe: 4		Berechnet: p0340 = 1,3,4		Datentyp: Unsigned16					
CU250S_V_CAN		Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180					
CU250S_V_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -					
CU250S_V_PN											
		Min -		Max -		Werkseinstellung 0000 0000 0111 1100 bin					
Beschreibung:		Einstellung der Konfigurationen der Adaptionkreise des Motormodelles. Asynchronmotor (ASM): Rs, Lh und Offsetkompensation. Permanenterregter Synchronmotor (PEM): kT									
Bitfeld:		Bit	Signalname	1-Signal		0-Signal		FP			
		01	Anwahl Motormodell ASM Rs Adaption	Ja		Nein				-	
		02	Anwahl Motormodell ASM Lh Adaption	Ja		Nein				-	
		03	Anwahl Motormodell PEM kT Adaption	Ja		Nein				-	
		04	Anwahl Motormodell Offset Adaption	Ja		Nein				-	
		05	Anwahl ASM Rr Adaption (nur mit Geber)	Ja		Nein				-	
		06	Anwahl Pollageidentifikation PEM geberlos	Ja		Nein				-	
		07	Anwahl T(Ventil) mit Rs Adaption	Ja		Nein				-	
		10	Filterzeit Kombistrom wie Nachstellzeit Stromregler	Ja		Nein				-	
Abhängigkeit:		In der Betriebsart U/f-Kennlinie ist nur Bit 7 von Bedeutung. Bei aktivierter Motormodellrückführung (siehe p1784) wird die Lh-Adaption intern automatisch ausgeschaltet.									
Hinweis:		ASM: Asynchronmotor PEM: Permanenterregter Synchronmotor Bei Anwahl der Kompensation der Ventilverriegelung über Rs (Bit 7) wird die Kompensation im Steuersatz deaktiviert und stattdessen im Motormodell berücksichtigt. Damit die Korrekturwerte der Rs-, Lh- und kT-Adaption (Anwahl über Bit 0 ... Bit 2) bei Antriebsdatensatzumschaltung richtig übernommen werden, ist in p0826 für jeden unterschiedlichen Motor eine eigene Motornummer einzutragen.									
p1784[0...n]						Motormodell Rückführung Skalierung / MotMod Rückf Skal					
CU250S_V		Zugriffsstufe: 4		Berechnet: p0340 = 1,3,4		Datentyp: FloatingPoint32					
CU250S_V_CAN		Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180					
CU250S_V_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -					
CU250S_V_PN											
		Min 0.0 [%]		Max 1000.0 [%]		Werkseinstellung 0.0 [%]					
Beschreibung:		Einstellung der Skalierung für die Modellfehlerrückführung.									
Hinweis:		Die Rückführung des gemessenen Modellfehlers auf die Modellzustände erhöht die Regelungsstabilität und macht das Motormodell robust gegen Parameterfehler. Bei angewählter Rückführung (p1784 > 0) ist die Lh-Adaption nicht wirksam.									

p1785[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Kp / MotMod Lh Kp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.100
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung der Lh-Adaption des Motormodelles beim Asynchronmotor (ASM).		
p1786[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit / MotMod Lh Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit der Lh-Adaption des Motormodelles beim Asynchronmotor (ASM).		
r1787[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert / MotMod Lh Korr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige des Korrekturwertes der Lh-Adaption des Motormodelles beim Asynchronmotor (ASM).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0826, p1780		
Hinweis:	Das Adaptionsergebnis wird zurückgesetzt, wenn die Hauptinduktivität des Asynchronmotors geändert wird (p0360, r0382). Dies geschieht auch bei Datensatzumschaltung, wenn kein unterschiedlicher Motor vorliegt (p0826). Die Anzeige der inaktiven Datensätze wird nur bei Datensatzumschaltung aktualisiert.		
r1791	Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz / MotMod Lh f_Ein		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
Beschreibung:	Anzeige der Einschaltständerfrequenz/-primärteillfrequenz der Lh-Adaption beim Asynchronmotor (ASM).		
r1792	Motormodell Lh-Adaption Einschaltsschlupf / MotMod Lh f_schlupf		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
Beschreibung:	Anzeige der Einschaltsschlupffrequenz für die Lh-Adaption beim Asynchronmotor (ASM).		

p1795[0...n]	Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit / MotMod kT Tn		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6731
CU250S_V_PN			
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit der kT-Adaption des Motormodelles beim permanenterregten Synchronmotor (PEM).		
r1797[0...n]	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert / MotMod kT Korr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6731
CU250S_V_PN			
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]
Beschreibung:	Anzeige des Korrekturwertes der kT-Adaption des Motormodelles beim permanenterregten Synchronmotor (PEM).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0826, p1780		
Hinweis:	Die Anzeige der inaktiven Datensätze wird nur bei Datensatzumschaltung aktualisiert.		
p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert / Pulsfrequenz Sollw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 1.000 [kHz]	Max 32.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]
Beschreibung:	Einstellung der Pulsfrequenz für den Umrichter. Der Parameter wird bei Erstinbetriebnahme auf den Nennwert des Umrichters vorbelegt.		
Abhängigkeit:	Die Pulsfrequenz kann folgende Werte annehmen: p1800 = 4 kHz, 8 kHz, 12 kHz, 16 kHz.		
Hinweis:	Die maximal mögliche Pulsfrequenz wird auch durch das verwendete Leistungsteil bestimmt. Bei Erhöhung der Pulsfrequenz kann es je nach Leistungsteil zu einer Reduktion des maximalen Ausgangsstromes kommen (Derating, siehe r0067).		
p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert / Pulsfrequenz Sollw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 2.000 [kHz]	Max 16.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]
Beschreibung:	Einstellung der Pulsfrequenz für den Umrichter. Der Parameter wird bei Erstinbetriebnahme auf den Nennwert des Umrichters vorbelegt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0230		
Hinweis:	Die maximal mögliche Pulsfrequenz wird auch durch das verwendete Leistungsteil bestimmt. Bei Erhöhung der Pulsfrequenz kann es je nach Leistungsteil zu einer Reduktion des maximalen Ausgangsstromes kommen (Derating, siehe r0067). Ist als Ausgangsfilter ein Sinusfilter parametrisiert (p0230 = 3), so ist die Pulsfrequenz nicht unter den für das Filter notwendigen minimalen Wert einstellbar. Die Pulsfrequenz wird bei Betrieb mit Ausgangsdrosseln auf 4 kHz begrenzt (siehe p0230).		

Wird p1800 während der Inbetriebnahme verändert (p0010 > 0), so kann es vorkommen, dass der alte Wert nicht mehr einstellbar ist. Das liegt daran, dass sich die dynamischen Grenzen von p1800 durch Parameter geändert haben, die in der Inbetriebnahme eingestellt wurden (z. B. p1082).

r1801[0...1]			
CO: Pulsfrequenz / Pulsfrequenz			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [kHz]	Max - [kHz]	Werkseinstellung - [kHz]
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für die aktuelle Umrichterschaltfrequenz.		
Index:	[0] = Aktuell [1] = Modulator Minimalwert		
Hinweis:	Die eingestellte Pulsfrequenz (p1800) wird eventuell bei Überlast des Umrichters verringert (p0290).		

p1802[0...n]			
Modulator Modus / Modulator Modus			
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Modus für den Modulator.		
Wert:	0: Automatische Umschaltung RZM/FLB 2: Raumzeigermodulation (RZM) 3: RZM ohne Übersteuerung 4: RZM/FLB ohne Übersteuerung 10: RZM/FLB mit Aussteuergrad-Reduktion		
Abhängigkeit:	Wenn als Ausgangsfilter ein Sinusfilter parametrier ist (p0230 = 3, 4), so ist als Modulationsart nur noch Raumzeigermodulation ohne Übersteuerung einstellbar (p1802 = 3). Dies gilt nicht für Leistungsteile PM260. p1802 = 10 ist nur für Leistungsteile PM230 und PM240 und bei r0204.15 = 0 einstellbar. Siehe auch: p0230, p0500		
Hinweis:	Werden Modulationen mit der Möglichkeit der Übersteuerung freigegeben (p1802 = 0, 2, 10), so ist der Aussteuergrad über p1803 zu begrenzen (Vorbelegung p1803 < 100 %). Je weiter übersteuert wird, umso größer wird der Stromrippel und die Drehmomentwelligkeit. Mit Ändern von p1802[x] werden auch die Werte bei allen anderen vorhandenen Indizes geändert.		

p1802[0...n]			
Modulator Modus / Modulator Modus			
PM250	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: Integer16
PM260	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4
Beschreibung:	Einstellung des Modus für den Modulator.		
Wert:	0: Automatische Umschaltung RZM/FLB 2: Raumzeigermodulation (RZM) 3: RZM ohne Übersteuerung 4: RZM/FLB ohne Übersteuerung		

Abhängigkeit: Wenn als Ausgangsfilter ein Sinusfilter parametrier ist (p0230 = 3, 4), so ist als Modulationsart nur noch Raumzeigermodulation ohne Übersteuerung einstellbar (p1802 = 3). Dies gilt nicht für Leistungsteile PM260.
Siehe auch: p0230, p0500

Hinweis: Werden Modulationen mit der Möglichkeit der Übersteuerung freigegeben (p1802 = 0, 2, 10), so ist der Aussteuergrad über p1803 zu begrenzen (Vorbelegung p1803 < 100 %). Je weiter übersteuert wird, umso größer wird der Stromrippel und die Drehmomentwelligkeit.
Mit Ändern von p1802[x] werden auch die Werte bei allen anderen vorhandenen Indizes geändert.

p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal / Aussteuergrad max		
PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 20.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 106.0 [%]
Beschreibung:	Definiert den maximalen Aussteuergrad.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500		
Hinweis:	p1803 = 100 % ist die Grenze zur Übersteuerung bei Raumzeigermodulation (für einen idealen Umrichter ohne Schaltverzögerung).		

p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal / Aussteuergrad max		
PM250	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
PM260	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 6723
CU250S_V_CAN			
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			
	Min 20.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 106.0 [%]
Beschreibung:	Definiert den maximalen Aussteuergrad.		
Abhängigkeit:	Voreinstellung PM260: 103 %. Siehe auch: p0500		
Hinweis:	p1803 = 100 % ist die Grenze zur Übersteuerung bei Raumzeigermodulation (für einen idealen Umrichter ohne Schaltverzögerung).		

p1806[0...n]	Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur / T_filt Vdc_Korr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Filterzeitkonstante der Zwischenkreisspannung, die für die Berechnung des Aussteuergrades verwendet wird.		

r1808	Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-Berechnung / Vdc Istw U_max		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
Beschreibung:	Zwischenkreisspannung, die für die Ermittlung der maximal möglichen Ausgangsspannung verwendet wird.		

r1809	CO: Modulator Mode aktuell / Modulator Mode akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 1	Max 9	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Modulator Mode.		
Wert:	1: Flat top modulation (FLB) 2: Raumzeigermodulation (RZM) 9: Optimierte Pulsmuster		

p1810	Modulator Konfiguration / Modulator Konfig				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T		Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min		Max	Werkseinstellung	
	-		-	0000 bin	
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für den Modulator.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	Zwischenkreisspannungskompensation im Leistunsteil	Ja	Nein	-

p1810		Modulator Konfiguration / Modulator Konfig			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für den Modulator.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Mittelwertfilter für Spg_begr (nur bei Vdc_komp im Modulator)	Ja	Nein	-
	01	Zwischenkreisspannungskompensation in Stromregelung	Ja	Nein	-
Achtung:	Bit 1 = 1 kann nur unter Impulssperre und bei r0192.14 = 1 eingestellt werden.				
Hinweis:	Zu Bit 00 = 0: Spannungsbegrenzung aus Minimum der Zwischenkreisspannung (geringere Welligkeiten im Ausgangsstrom, reduzierte Ausgangsspannung).				

Zu Bit 00 = 1:

Spannungsbegrenzung aus gemittelter Zwischenkreisspannung (erhöhte Ausgangsspannung bei zunehmender Welligkeit im Ausgangsstrom).


Die Anwahl ist nur gültig, wenn die Zwischenkreisspannungskompensation nicht in der Control Unit vorgenommen wird (Bit 1 = 0).

Zu Bit 01 = 0:

Zwischenkreisspannungskompensation im Modulator.

Zu Bit 01 = 1:

Zwischenkreisspannungskompensation in der Stromregelung.

p1818	Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration / Ph für PWM Konfig		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Phasenverschiebung für das versetzte Takten. Es wird für das erste aktive Leistungsteil vorgegeben, ob beginnend mit 0° (Wert = 0) oder 180° (Wert = 1) getaktet werden soll. Alle weiteren aktiven Leistungsteile takten abhängig von dieser Einstellung alternierend.		
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p1820[0...n]	Ausgangsphasenfolge umkehren / Ausg_ph_folge umk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(2), T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Umkehren der Phasenfolge für den Motor ohne Sollwertänderung. Dreht der Motor nicht in die gewünschte Richtung, kann mit diesem Parameter die Phasenfolge der Ausgangsphasen umgekehrt werden. Damit wird bei gleichem Sollwert eine Richtungsumkehr des Motors bewirkt.		
Wert:	0: Aus 1: Ein		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1821		
Vorsicht:	Bei Betrieb mit Geber ist nach einer Änderung der Ausgangsphasenfolge gegebenenfalls eine Drehrichtungsänderung für den Geber erforderlich (siehe p0410). Die Geberpolarität wird auch bei der drehenden Messung überprüft (siehe p1959).		
			
Hinweis:	Eine Änderung der Einstellung ist nur bei Impulssperre möglich.		
p1821[0...n]	Drehsinn / Drehsinn		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(3)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1580, 4704, 4710, 5730
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zur Änderung des Drehsinns. Eine Änderung des Parameters bewirkt eine Richtungsumkehr des Motors und des Geberistwertes ohne Änderung des Sollwertes.		
Wert:	0: Rechts 1: Links		

- Vorsicht:** Eine Änderung der Richtung mit Hilfe von p1820 oder p1821 wird von der Funktion "Safe Direction ohne Geber" nicht erkannt. Die Begrenzung von SDI (Safe Direction) aus r9733 funktioniert dadurch nicht mehr.
- Achtung:** Bei Antriebsdatensatzumschaltung mit unterschiedlich eingestelltem Drehsinn und Impulsfreigabe wird eine entsprechende Störung ausgegeben.
- Hinweis:** Bei Betrieb mit Phasenfolge U/V/W ist der Drehsinn durch die Sicht auf die Stirnseite der Abgangswelle des Motors definiert.
Bei Änderung des Drehsinns wird die Drehfeldrichtung des Stromreglers gedreht. Der Drehzahlwert (z. B. r0063) wird ebenfalls gedreht, so dass der Regelsinn beibehalten und intern eine Richtungsumkehr bei gleichem Sollwert bewirkt wird. Außerdem werden die Lageistwerte der aktuellen Geber gedreht (z. B. r0482[0...2]).

p1822	Leistungsteil Netzphasen-Überwachung Toleranzzeit / LT Ph-Überw t_Tol		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 500 [ms]	Max 540000 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranzzeit für die Netzphasen-Überwachung bei Blocksize-Leistungsteilen. Steht ein Fehler bei den Netzphasen länger als diese Toleranzzeit an, so wird eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F30011		
Achtung:	Größere Werte als der Voreinstellungswert können beim Betrieb mit einer ausgefallenen Netzphase je nach Wirkleistung sofort oder langfristig das Leistungsteil schädigen.		
Hinweis:	Bei Einstellung p1822 = Maximalwert ist die Netzphasen-Überwachung deaktiviert.		
p1825	Umrichter Ventilschwellspannung / Schwellspannung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 100.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.6 [Veff]
Beschreibung:	Einstellung des zu kompensierenden Schwellspannungsabfalls der Ventile.		
Hinweis:	Der Wert wird innerhalb der Motordatenidentifikation automatisch ermittelt.		
p1828	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U / Komp t_Verr Ph U		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [µs]	Max 3.99 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der zu kompensierenden Ventilverriegelungszeit für die Phase U.		
Hinweis:	Der Wert wird innerhalb der Motordatenidentifikation automatisch ermittelt.		
p1829	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V / Komp t_Verr Ph V		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [µs]	Max 3.99 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der zu kompensierenden Ventilverriegelungszeit für die Phase V.		

p1830	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W / Komp t_Verr Ph W		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [µs]	Max 3.99 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der zu kompensierenden Ventilverriegelungszeit für die Phase W.		
p1832	Totzeitkompensation Strompegel / t_tot_komp I_pegel		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [Aeff]	Max 10000.0 [Aeff]	Werkseinstellung 0.0 [Aeff]
Beschreibung:	<p>Einstellung des Strompegels für die Totzeitkompensation.</p> <p>Oberhalb des Strompegels wird die Kompensation der Totzeit verursacht durch die Schaltverzugszeiten des Umrichters mit einem zuvor ermittelten konstanten Wert ausgeführt. Falls der betreffende Phasenstromsollwert den durch p1832 definierten Wert betragsmäßig unterschreitet, erfolgt für diese Phase eine kontinuierliche Absenkung des Korrekturwertes.</p>		
Abhängigkeit:	Die Werkseinstellung von p1832 wird automatisch auf 0.02 * Umrichternennstrom (r0207) gesetzt.		
p1900	Motordatenidentifikation und Drehende Messung / MotID und Dreh Mes		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Einstellung der Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung.</p> <p>Zuerst ist die Motordatenidentifikation bei stillstehendem Motor durchzuführen (p1900 = 1, 2; siehe auch p1910). Darauf aufbauend können weitere Motor- und Regelungsparameter mit Hilfe der Motordatenidentifikation bei drehendem Motor ermittelt werden (p1900 = 1, 3; siehe auch p1960).</p> <p>p1900 = 0: Funktion gesperrt.</p> <p>p1900 = 1: Setzt p1910 = 1 und p1960 = 0, 1 abhängig von p1300 Bei vorhandenen Antriebsfreigaben wird mit dem nächsten Einschaltbefehl eine Motordatenidentifikation im Stillstand durchgeführt. Der Motor führt Strom und kann sich bis zu einer viertel Umdrehung ausrichten.</p> <p>Mit dem nachfolgenden Einschaltbefehl erfolgt eine drehende Motordatenidentifikation und zusätzlich eine Drehzahlregleroptimierung durch Messungen bei unterschiedlichen Motordrehzahlen.</p> <p>p1900 = 2: Setzt p1910 = 1 und p1960 = 0 Bei vorhandenen Antriebsfreigaben wird mit dem nächsten Einschaltbefehl eine Motordatenidentifikation im Stillstand durchgeführt. Der Motor führt Strom und kann sich bis zu einer viertel Umdrehung ausrichten.</p> <p>p1900 = 3: Setzt p1960 = 0, 1 abhängig von p1300 Diese Einstellung sollte nur dann gewählt werden, wenn die Motordaten-Identifizierung im Stillstand bereits durchgeführt wurde. Bei vorhandenen Antriebsfreigaben wird mit dem nächsten Einschaltbefehl eine drehende Motordatenidentifikation und zusätzlich eine Drehzahlregleroptimierung durch Messungen bei unterschiedlichen Motordrehzahlen durchgeführt.</p>		

Wert:	0: Gesperrt 1: Motordaten identifizieren im Stillstand und bei drehendem Motor 2: Motordaten identifizieren im Stillstand 3: Motordaten identifizieren bei drehendem Motor
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1300, p1910, p1960 Siehe auch: A07980, A07981, F07983, F07984, F07985, F07986, F07988, F07990, A07991
Achtung:	p1900 = 3: Diese Einstellung sollte nur dann gewählt werden, wenn die Motordaten-Identifizierung im Stillstand bereits durchgeführt wurde. Eine vorhandene Motorhaltebremse muss geöffnet sein (p1215 = 2). Zur permanenten Übernahme der ermittelten Einstellungen ist nichtflüchtig zu speichern (p0971). Während der drehenden Messung ist das Speichern von Parameter nicht möglich (p0971). Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.
Hinweis:	Nur mit der Durchführung beider Messungen (zuerst im Stillstand, danach bei drehendem Motor), werden die Motor- und Regelungsparameter optimal eingestellt. Mit Einstellen des Parameters wird eine entsprechende Warnung ausgegeben. Der Einschaltbefehl muss während einer Messung gesetzt bleiben und wird nach Abschluss der Messung automatisch vom Antrieb zurückgesetzt. Die Dauer der Messungen kann zwischen 0.3 s und einigen Minuten liegen. Diese Zeit wird z. B. von der Motorgröße und den mechanischen Bedingungen beeinflusst. Am Ende der Motordatenidentifikation wird automatisch p1900 = 0 gesetzt.

p1901		Testimpulsauswertung Konfiguration / Testpuls Konfig			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Testimpulsauswertung. Bit 00: Überprüfung auf Leiter-Leiter-Kurzschluss einmalig/immer bei Impulsfreigabe. Bit 01: Überprüfung auf Erdschluss einmalig/immer bei Impulsfreigabe. Bit 02: Aktivierung der mit Bit 00 bzw. Bit 01 angewählten Tests bei jeder Impulsfreigabe.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Phasenkurzschluss Testimpuls aktiv	Ja	Nein	-
	01	Erdschlusserkennung Testimpuls aktiv	Ja	Nein	-
	02	Testimpuls bei jeder Impulsfreigabe	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0287				
Hinweis:	Zu Bit 02=0: Wurden die Tests einmalig nach POWER ON bestanden (siehe r1902.0), so wird er nicht wiederholt. Zu Bit 02=1: Der Test wird nicht nur nach POWER ON, sondern bei jeder Impulsfreigabe durchgeführt.				
	Wird während des Tests ein Leiter-Leiter-Kurzschluss erkannt, so wird dies in r1902.1 angezeigt. Wird während des Tests ein Erdschluss erkannt, so wird dies in r1902.2 angezeigt.				

r1902	Testimpulsauswertung Status / Testpulsausw Stat				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Status der Testimpulsauswertung. Kurzschlussstest: Bit 0: Der Kurzschlussstest ist ohne Fehler ausgeführt worden. Bit 1: Es wurde ein Phasenkurzschluss erkannt. Bit 2: Es wurde ein Erdschlussstest erfolgreich durchgeführt. Bit 3: Es wurde ein Erdschluss erkannt. Bit 4: Es ist ein Testpuls länger als eine Abtastzeit aufgetreten				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Kurzschlussstest ausgeführt	Ja	Nein	-
	01	Phasenkurzschluss erkannt	Ja	Nein	-
	02	Erdschlussstest erfolgreich ausgeführt	Ja	Nein	-
	03	Erdschluss erkannt	Ja	Nein	-
	04	Identifikationspulsbreite größer als minimale Pulsbreite	Ja	Nein	-
Hinweis:	Falls der Erdschlussstest zwar angewählt aber nicht erfolgreich durchlaufen wurde, war kein ausreichender Stromaufbau während der Testpulse möglich.				

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: MDS	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0010 0111 0000 0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Motordatenidentifikation.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	08	D-Induktivität messen	Ja	Nein	-
	09	Q-Induktivität messen	Ja	Nein	-
	10	Hauptfeldinduktivität und Läuferwiderstand messen	Ja	Nein	-
	13	Kommutierungswinkel und Drehsinn messen	Ja	Nein	-
	14	Spannungsabbildungsfehler ermitteln	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951				
Hinweis:	Bei Asynchronmotor (ASM) wirken folgende Bits: 8, 9, 10, 13 Bei Synchronmotor (SRM) wirken folgende Bits: 8, 9, 13, 14 Zu Bit 14: - Nach erfolgreicher Ermittlung der Spannungsabbildungsfehler ist die Anzeige der Phasenspannungswerte r0089, sowie des Wirkleistungswerts r0082 und des Drehmomentwerts r0080 erheblich genauer. - Die Spannungsabbildungsfehler sollten bei betriebswarmen Motor Module identifiziert werden. - Die Motortemperatur (r0035) sollte sich nicht zu stark ändern (d. h. nicht direkt nach einem Lastspiel identifizieren).				

p1909[0...n] Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung der Konfiguration für die Motordatenidentifikation.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Ständerinduktivität Abschätzung, keine Messung	Ja	Nein	-
	02	Rotorzeitkonstante Abschätzung, keine Messung	Ja	Nein	-
	03	Streuinduktivität Abschätzung, keine Messung	Ja	Nein	-
	05	Bestimmung Tr und Lsig Auswertung im Zeitbereich	Ja	Nein	-
	06	Schwingungsdämpfung aktivieren	Ja	Nein	-
	07	Schwingungserkennung deaktivieren	Ja	Nein	-
	11	Puls-Messung Lq Ld deaktivieren	Ja	Nein	-
	12	Messung Rotorwiderstand Rr deaktivieren	Ja	Nein	-
	14	Messung Ventilverriegelungszeit deaktivieren	Ja	Nein	-
	15	Nur Ständerwiderstand, Ventilspannungsfehler, Totzeit ermitteln	Ja	Nein	-
	16	Kurze Motoridentifikation (geringere Güte)	Ja	Nein	-
	17	Messung ohne Regelungsparameterberechnung	Ja	Nein	-

Hinweis: Für permanenterregte Synchronmotoren gilt:
 Ohne Abwahl in Bit 11 erfolgt in der Betriebsart Regelung die Messung der Längsinduktivität Ld und der Querinduktivität Lq bei kleinem Strom.
 Bei Abwahl mit Bit 11 oder in der Betriebsart U/f erfolgt die Messung der Ständerinduktivität bei halbem Motor-Nennstrom.
 Soll die Ständerinduktivität nicht gemessen sondern geschätzt werden, so ist Bit 0 zu setzen und Bit 11 abzuwählen.

p1910 Motordatenidentifikation stehend / MotID stehend

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-3	1	0

Beschreibung: Einstellung zum Steuern der Motordatenidentifikation bei stehendem Motor.

Wert:
 -3: Identifizierte Parameter übernehmen
 -2: Geber Invertierung Istwert (F07993) bestätigen
 -1: Motordatenidentifikation ohne Übernahme starten
 0: Inaktiv/Sperren
 1: Motordatenidentifikation mit Übernahme starten

Abhängigkeit: Siehe auch: p1909, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951
 Siehe auch: F07990, A07991, F07993

Vorsicht: Bei Motoren ohne Bremse bzw. bei geöffneter Bremse (p1215 = 2) kann es bei der stehenden Messung zu einer kleinen Bewegung kommen.



Achtung:	Eine vorhandene Motorhaltebremse muss geöffnet sein (p1215 = 2). Zur permanenten Übernahme der ermittelten Einstellungen ist nichtflüchtig zu speichern (p0971, p0977).		
Hinweis:	Die Motordatenidentifikation ist nur bei Impulslöschung aller Antriebsobjekte der Control Unit anwählbar. Nach der Anwahl werden alle anderen Antriebsobjekte der Control Unit gegen Einschalten verriegelt, bis die Motordatenidentifikation abgeschlossen oder abgewählt ist. Nach dem Beenden einer gestarteten Motordatenidentifikation wird der Parameter automatisch auf 0 zurückgesetzt. Eine laufende Motordatenidentifikation kann mit p1910 = 0 abgebrochen werden.		
p1910	Motordatenidentifikation Auswahl / MotID Auswahl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 26	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Motordatenidentifikation. Nach dem nächsten Einschaltbefehl wird die Motordatenidentifikation ausgeführt. p1910 = 1: Alle Motordaten und die Umrichtercharakteristik werden identifiziert und auf folgende Parameter anschließend übertragen: p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p1825, p1828, p1829, p1830 Danach wird automatisch die Berechnung der Regelungsparameter p0340 = 3 ausgeführt. p1910 = 20: Auswahl nur für SIEMENS-interne Zwecke.		
Wert:	0: Gesperrt 1: Vollständige Identifizierung (ID) der Motordaten und Übernahme 2: Vollständige Identifizierung (ID) der Motordaten ohne Übernahme 20: Vorgabe Spannungsvektor 21: Vorgabe Spannungsvektor ohne Filter 22: Vorgabe Rechteck-Spannungsvektor ohne Filter 23: Vorgabe Dreieck-Spannungsvektor ohne Filter 24: Vorgabe Rechteck-Spannungsvektor mit Filter 25: Vorgabe Dreieck-Spannungsvektor mit Filter 26: Vorgabe Spannungsvektor mit DTC Korrektur		
Abhängigkeit:	Vor der Ausführung der Motordatenidentifikation muss eine "Schnellinbetriebnahme" (p0010 = 1, p3900 > 0) durchgeführt worden sein! Bei Anwahl der Motordatenidentifikation wird die Antriebsdatensatzumschaltung unterdrückt. Siehe auch: p1900 Siehe auch: F07990, A07991		
Vorsicht:	Nach Auswahl der Motordatenidentifikation (p1910 > 0) wird die Warnung A07991 ausgegeben und mit dem nächsten Einschaltbefehl eine Motordatenidentifikation wie folgt durchgeführt: - Der Motor wird dabei bestromt und an den Umrichterausgangsklemmen liegt Spannung an. - Die Motorwelle kann sich während des Identifikationslaufes um maximal eine halbe Umdrehung verdrehen. - Es wird jedoch kein Drehmoment erzeugt.		
Achtung:	Eine vorhandene Motorhaltebremse muss geöffnet sein (p1215 = 2). Zur permanenten Übernahme der ermittelten Einstellungen ist nichtflüchtig zu speichern (p0971).		
Hinweis:	Beim Setzen von p1910 ist folgendes zu beachten: 1. "Mit Übernahme" bedeutet: Die in der Beschreibung angegebenen Parameter werden mit den identifizierten Werten überschrieben und wirken sich damit auf die Reglereinstellung aus. 2. "Ohne Übernahme" bedeutet: Die identifizierten Parameter werden lediglich im Bereich r1912 ... r1926 (Serviceparameter) angezeigt. Die Reglereinstellungen bleiben unverändert.		

p1911	Phasen zu identifizieren Anzahl / Ph zu ident Anz		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der zu identifizierenden Phasen.		
Wert:	1: 1 Phase U 2: 2 Phasen U, V 3: 3 Phasen U, V, W		
Hinweis:	Bei der Identifikation mit mehreren Phasen erhöht sich die Genauigkeit und die Dauer der Messung.		
r1912	Ständerwiderstand identifiziert / R_Ständer ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des identifizierten Ständerwiderstands.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1909, p1910, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951		
r1912[0...2]	Identifizierter Statorwiderstand / R_Stator ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des identifizierten Statorwiderstands.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1913	Läuferzeitkonstante identifiziert / T_Läufer ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Läuferzeitkonstante.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1909, p1910, r1912, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951		

r1913[0...2]	Identifizierte Rotorzeitkonstante / T_Rotor ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Rotorzeitkonstante.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1914[0...2]	Identifizierte Gesamtstreuinduktivität / L_ges_streu ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Gesamtstreuinduktivität.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1915	Ständerinduktivität identifiziert / L_Ständer ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Ständerinduktivität.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1909, p1910, r1912, r1913, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951		
r1915[0...2]	Identifizierte nominale Statorinduktivität / L_Stator ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten nominalen Statorinduktivität.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		

r1916[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 1 / L_Stator 1 ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Statorinduktivität des 1. Punktes der Sättigungscharakteristik.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1917[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 2 / L_Stator 2 ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Statorinduktivität des 2. Punktes der Sättigungscharakteristik.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1918[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 3 / L_Stator 3 ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Statorinduktivität des 3. Punktes der Sättigungscharakteristik.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1919[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 4 / L_Stator 4 ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Statorinduktivität des 4. Punktes der Sättigungscharakteristik.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		

r1925	Schwellspannung identifiziert / U_Schwell ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten Schwellspannung des Leistungsteils.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951		
r1925[0...2]	Identifizierte Schwellspannung / U_Schwell ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten IGBT-Schwellspannung.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1926[0...2]	Identifizierte wirksame Ventilverriegelungszeit / t_verr_ventil id		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]
Beschreibung:	Anzeige der identifizierten wirksamen Ventilverriegelungszeit.		
Index:	[0] = Phase U [1] = Phase V [2] = Phase W		
r1927	Läuferwiderstand identifiziert / R_Läufer ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige des identifizierten Läuferwiderstands.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951		
r1927[0...2]	Identifizierter Rotorwiderstand / R_Rotor ident		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
Beschreibung:	Anzeige identifizierter Rotorwiderstand (bei fremderregten Synchronmotoren: Dämpferwiderstand).		

Index: [0] = Phase U
[1] = Phase V
[2] = Phase W

r1932[0...19] d-Induktivität identifiziert / Ld ident

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

Beschreibung: Anzeige der identifizierten (differentiellen) d-Induktivität.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

Hinweis: Die Ld-Kennlinie setzt sich aus Wertepaaren von p1932 und p1933 mit gleichem Index zusammen.
Dieser Wert entspricht dem Wert der Streuinduktivität gesamt (r0377).

r1933[0...19] d-Induktivität Identifikationsstrom / Ld I_ident

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

Beschreibung: Anzeige des Identifikationsstromes der d-Induktivität.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

Hinweis: Die Ld-Kennlinie setzt sich aus Wertepaaren von p1932 und p1933 mit gleichem Index zusammen.

r1934[0...9] q-Induktivität identifiziert / Lq ident

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

Beschreibung: Anzeige der identifizierten (differentiellen) q-Induktivität.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1909, p1910, r1932, r1933

Hinweis: Die Lq-Kennlinie setzt sich aus Wertepaaren von p1934 und p1935 mit gleichem Index zusammen.
Dieser Wert entspricht dem Wert der Streuinduktivität gesamt (r0377).

r1935[0...20] Identifikationsstrom / I_ident

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

Beschreibung: Anzeige des Identifikationsstromes für die Identifikation der q-Induktivität ([0...9]) sowie der Drehmomentkonstante ([10]) und der Drehmomentkennlinie ([11...20]).

Index: [0] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 1
[1] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 2
[2] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 3
[3] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 4
[4] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 5

[5] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 6
 [6] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 7
 [7] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 8
 [8] = q-Induktivität Identifikationsstrom Messpunkt 9

Abhängigkeit:

Siehe auch: p1909, p1910, r1934, p1959, p1960

Hinweis:

- Die Lq-Kennlinie setzt sich aus Wertepaaren von r1934 und r1935 mit gleichem Index zusammen.
 - Die Drehmomentkonstante wird mit dem Strom r1935[10] identifiziert und in r1937[0] angezeigt. Falls die Reluktanzmomentkonstante identifiziert wird (p1959.7 = 1), wird die Drehmomentkonstante mit 1.5-fachem Nennstrom (p0305) identifiziert, ansonsten mit 1.0-fachem Nennstrom.
 - Die Drehmomentkennlinie (r1937[1...10]) wird im Bereich zwischen Nennstrom (p0305) und Maximalstrom (p0640) identifiziert (r1935[11...20]).

r1936**Hauptinduktivität identifiziert / L_H ident**

CU250S_S

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** FloatingPoint32

CU250S_S_CAN

Änderbar: -**Normierung:** -**Dyn. Index:** -

CU250S_S_DP

Einheitengruppe: -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** -

CU250S_S_PN

Min

- [mH]

Max

- [mH]

Werkseinstellung

- [mH]

Beschreibung:

Anzeige der identifizierten Hauptinduktivität (Gamma-Ersatzschaltbild).

Abhängigkeit:

Siehe auch: p1909, p1910, r1913, r1915, r1927, p1959, p1960, r1962, r1963

Hinweis:

Dieser Wert entspricht dem Wert der transformierten Hauptinduktivität (r0382).

r1937[0...10]**Drehmomentkonstante identifiziert / kT ident**

CU250S_S

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** FloatingPoint32

CU250S_S_CAN

Änderbar: -**Normierung:** -**Dyn. Index:** -

CU250S_S_DP

Einheitengruppe: 28_1**Einheitenwahl:** p0100**Funktionsplan:** -

CU250S_S_PN

Min

- [Nm/A]

Max

- [Nm/A]

Werkseinstellung

- [Nm/A]

Beschreibung:

Anzeige der identifizierten Drehmomentkonstante/Drehmomentkennlinie über dem q-Strom.

Index:

[0] = Drehmomentkonstante identifiziert
 [1] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 1
 [2] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 2
 [3] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 3
 [4] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 4
 [5] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 5
 [6] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 6
 [7] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 7
 [8] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 8
 [9] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 9
 [10] = Drehmomentkennlinie identifiziert Messpunkt 10

Abhängigkeit:

Siehe auch: r1938, r1939, p1959, p1960, r1969

Hinweis:

- Der Wert in r1937[0] entspricht der Drehmomentkonstante (p0316) und wurde mit dem Strom in r1935[10] identifiziert. Falls die Reluktanzmomente identifiziert wird (p1959.7 = 1), wird die Drehmomentkonstante mit 1.5-fachem Nennstrom (p0305) identifiziert, ansonsten mit 1.0-fachem Nennstrom.
 - Falls die Indizes r1937[1...10] ungleich Null sind, zeigen sie die identifizierten Werte der Drehmomentkennlinie für jeweils den Strom in r1935[11...20]. Die Drehmomentkennlinie wird im Bereich zwischen Nennstrom (p0305) und Maximalstrom (p0640) identifiziert.

r1938 Spannungskonstante identifiziert / kE ident

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

- [Veff]

Max

- [Veff]

Werkseinstellung

- [Veff]

Beschreibung: Anzeige der identifizierten Spannungskonstante.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r1937, r1939, p1959, p1960, r1969**Hinweis:** Dieser Wert entspricht der Spannungskonstante (p0317).**r1939 Reluktanzmomentkonstante identifiziert / kT_Reluktanz ident**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

- [mH]

Max

- [mH]

Werkseinstellung

- [mH]

Beschreibung: Anzeige der identifizierten Reluktanzmomentkonstante.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r1937, r1938, p1959, p1960, r1969**Hinweis:** Dieser Wert entspricht der Reluktanzmomentkonstante (p0328).**r1947 Lastwinkel optimal identifiziert / phi_Last ident**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

- [°]

Max

- [°]

Werkseinstellung

- [°]

Beschreibung: Anzeige der identifizierten optimalen Lastwinkels.**Hinweis:** Dieser Wert entspricht dem Lastwinkel optimal (p0327).**r1948 Magnetisierungsstrom identifiziert / I_Mag ident**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min

- [Aeff]

Max

- [Aeff]

Werkseinstellung

- [Aeff]

Beschreibung: Anzeige des identifizierten Magnetisierungsstroms.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r1936, p1959, p1960**Hinweis:** Dieser Wert entspricht dem Magnetisierungsstrom (p0320 / r0331).

r1950[0...19]		Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte / U_fehler U_werte			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min - [V]	Max - [V]		Werkseinstellung - [V]	
Beschreibung:		Die identifizierte Kennlinie des Spannungsabbildungsfehlers wird in r1950[0...19] und r1951[0...19] angezeigt.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: r1951			

r1951[0...19]		Spannungsabbildungsfehler Stromwerte / U_fehler I_werte			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min - [A]	Max - [A]		Werkseinstellung - [A]	
Beschreibung:		Die identifizierte Kennlinie des Spannungsabbildungsfehlers wird in r1950[0...19] und r1951[0...19] angezeigt.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: r1950			


p1958[0...n]		Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit / Dreh Mes t_HL_RL			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: MDS	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -1.00 [s]	Max 999999.00 [s]		Werkseinstellung -1.00 [s]	
Beschreibung:		Einstellung der Hoch-/Rücklaufzeit für die drehende Messung. Bei negativen Werten gilt: Mit aktiviertem Funktionsmodul "Erweiterter Sollwertkanal" (r0108.8 = 1) wird das Maximum der Hoch-/Rücklaufzeit des Sollwertkanals wirksam. Bei inaktiviertem Funktionsmodul wird keine Hoch-/Rücklaufzeit wirksam. Bei positiven Werten gilt: Es wird die eingestellte Hoch-/Rücklaufzeit wirksam.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p1959, p1960			

p1959[0...n]		Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: MDS	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -		Werkseinstellung 0000 1110 1110 0111 bin	
Beschreibung:		Einstellung der Konfiguration der drehenden Messung.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	Sättigungskennlinie identifizieren	Ja	Nein	-
	02	Trägheitsmoment identifizieren	Ja	Nein	-
	05	q-Induktivität identifizieren	Ja	Nein	-
	06	Drehmomentkonstante identifizieren	Ja	Nein	-
	07	Reluktanzmomentkonstante identifizieren	Ja	Nein	-
	08	q-Induktivität am Prüfstand identifizieren	Ja	Nein	-
	09	Magnetisierungsstrom/Hauptinduktivität identifizieren	Ja	Nein	-


	10	Kommutierungswinkel und Drehsinn identifizieren	Ja	Nein	-
	11	Läuferwiderstand identifizieren	Ja	Nein	-
	14	Richtung positiv erlaubt	Ja	Nein	-
	15	Richtung negativ erlaubt	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1958, p1960				
Achtung:	Der Schritt p1959.8 (q-Induktivität am Prüfstand identifizieren) darf nur angewählt werden, wenn der Antrieb durch einen Prüfstand oder andere mechanische Mittel im Stillstand oder auf fester Drehzahl gehalten werden kann. Während der Schritte p1959.2 (Trägheitsmoment identifizieren) und p1959.6 (Drehmomentkonstante identifizieren) wird der Vdc_min-Regler abgeschaltet (p1240). Während Schritt p1959.7 (Reluktanzmomentkonstante identifizieren) wird der Vdc_min-Regler und Vdc_max-Regler abgeschaltet (p1240).				
Hinweis:	Beim Asynchronmotor (ASM) wirken folgende Bits: 1, 2, 5, 8, 9, 10, 14, 15 Beim Synchronmotor (SRM) wirken folgende Bits: 2, 5, 6, 7, 8, 10, 14, 15 Zu Bit 05: Bei "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung" (p1215 = 1 oder 3) wird die Lq-Kennlinie nur etwa bis zum Motor-Bemessungsstrom (p0305) anstelle bis zur Stromgrenze (p0640) gemessen. Falls es gefahrlos möglich ist, sollte vor Ausführung der drehenden Messung bei Motoren mit Bremse die Bremse geöffnet werden (p1215 = 2). Zu Bit 10: Falls die Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung eingestellt ist (p1215 = 1 oder 3), wird der Kommutierungswinkel und der Drehsinn nicht gemessen. Falls es gefahrlos möglich ist, sollte vor Ausführung der drehenden Messung bei Motoren mit Bremse die Bremse geöffnet werden (p1215 = 2). Zu Bit 14, 15: Bei Bit 14 und 15 = 0 gilt: Mit aktiviertem Funktionsmodul "Erweiterter Sollwertkanal" (r0108.8 = 1) wird die Richtungssperre des Sollwertkanals wirksam. Bei inaktiviertem Funktionsmodul wird keine Richtungssperre wirksam. Bei mindestens Bit 14 = 1 oder Bit 15 = 1 gilt: Es wird die in p1959 eingestellte Richtungssperre wirksam.				

p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0001 1111 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration der drehenden Messung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Gebertest aktiv	Ja	Nein	-
	01	Sättigungskennlinie Identifikation	Ja	Nein	-
	02	Trägheitsmoment Identifikation	Ja	Nein	-
	03	Drehzahlreglerparameter neu berechnen	Ja	Nein	-
	04	Drehzahlregleroptimierung (Schwingungstest)	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07988				
Hinweis:	Der Gebertest wird nur dann durchgeführt, wenn drehende Messung mit Geber ausgewählt ist (p1960 = 2). Bei den einzelnen Optimierungsschritten werden folgende Parameter beeinflusst: Bit 00: Keine Bit 01: p0320, p0360, p0362 ... p0369 Bit 02: p0341, p0342 Bit 03: p1400.0, p1458, p1459, p1460, p1462, p1463, p1470, p1472, p1496 Bit 04: Abhängig von p1960 Bit 05: p0391, p0392, p0393, p1402.2 nur bei Asynchronmotoren p1960 = 1, 3: p1458, p1459, p1470, p1472, p1496, p1400.0 p1960 = 2, 4: p1458, p1459, p1460, p1462, p1496, p1461, p1463				

Die Identifikation der q-Streuinduktivität kann nur bei unbelastetem oder gering belastetem Motor durchgeführt werden (Last ca. unter 30 % des Motor-Bemessungsmomentes). Es wird nur dann eine Stromregleradaption (p0391 ... p0393) parametrierbar, wenn die q-Streuinduktivität im Leerlauf mindestens 30 % höher liegt als die gesamte Streuinduktivität (p0356, p0358).

p1960 Drehende Messung Auswahl / Dreh Mes Ausw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-3	1	0
Beschreibung:	Aktivierung der drehenden Messung.		
Wert:	-3: Identifizierte Parameter übernehmen -2: Geber Invertierung Istwert (F07993) bestätigen -1: Motordatenidentifikation ohne Übernahme starten 0: Inaktiv/Sperren 1: Motordatenidentifikation mit Übernahme starten		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1934, r1935, r1936, r1937, r1938, r1939, r1947, r1948, p1958, p1959, r1962, r1963, r1969 Siehe auch: F07990, A07991, F07993		
Gefahr:	Der Motor wird bei der drehenden Messung bis zur Maximaldrehzahl beschleunigt. Es wirken nur die parametrierte Stromgrenze (p0640) und die Maximaldrehzahl (p1082). Das Verhalten des Motors kann über Richtungssperre (p1959.14, p1959.15) und Hoch-/Rücklaufzeit (p1958) beeinflusst werden.		
			
Achtung:	Eine vorhandene Motorhaltebremse muss geöffnet sein (p1215 = 2). Zur permanenten Übernahme der ermittelten Einstellungen ist nichtflüchtig zu speichern (p0971, p0977).		
Hinweis:	Die drehende Messung ist nur bei Impulslöschung aller Antriebsobjekte der Control Unit anwählbar. Nach der Anwahl werden alle anderen Antriebsobjekte der Control Unit gegen Einschalten verriegelt, bis die drehende Messung abgeschlossen oder abgewählt ist. Bei aktivierter drehender Messung (p1960 = 1) ist das Speichern der Parameter nicht möglich (p0971, p0977).		

p1960 Drehende Messung Auswahl / Dreh Mes Ausw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4	0
Beschreibung:	Einstellung der drehenden Messung. Nach dem nächsten Einschaltbefehl wird die drehende Messung ausgeführt. Die Einstellmöglichkeiten des Parameters sind abhängig von der Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart (p1300). p1300 < 20 (U/f-Steuerung): Es ist keine Anwahl der drehenden Messung bzw. Drehzahlregleroptimierung möglich. p1300 = 20, 22 (Geberloser Betrieb): Es kann nur die drehende Messung bzw. Drehzahlregleroptimierung im geberlosen Betrieb angewählt werden. p1300 = 21, 23 (Betrieb mit Geber): Es können beide Varianten (geberlos und mit Geber) der drehenden Messung bzw. Drehzahlregleroptimierung angewählt werden.		
Wert:	0: Gesperrt 1: Drehende Messung im geberlosen Betrieb 2: Drehende Messung mit Geber 3: Drehzahlregleroptimierung im geberlosen Betrieb 4: Drehzahlregleroptimierung mit Geber		

- Abhängigkeit:** Bevor die drehende Messung durchgeführt wird, sollte die Motordatenidentifikation (p1900, p1910, r3925) bereits erfolgt sein.
Bei Anwahl der drehenden Messung wird die Antriebsdatensatzumschaltung unterdrückt.
Siehe auch: p1300, p1900, p1959
- Gefahr:**  Bei Antrieben mit wegbegrenzender Mechanik muss sichergestellt sein, dass diese während der Drehenden Messung nicht erreicht wird. Ist dies nicht der Fall, darf die Messung nicht durchgeführt werden.
- Achtung:** Eine vorhandene Motorhaltebremse muss geöffnet sein (p1215 = 2).
Zur permanenten Übernahme der ermittelten Einstellungen ist nichtflüchtig zu speichern (p0971).
Während der drehenden Messung ist das Speichern von Parameter nicht möglich (p0971).
- Hinweis:** Bei aktivierter drehender Messung ist das Speichern der Parameter nicht möglich (p0971).
Da für die drehende Messung automatisch Parameteränderungen stattfinden (z. B. p1120), sollten bis zum Ende der Messung und wenn keine Fehler anstehen keine manuellen Parameteränderungen vorgenommen werden.
Die Hoch- und Rücklaufzeiten (p1120, p1121) werden bei der drehenden Messung auf 900 s begrenzt.
Bei der Drehzahlregleroptimierung mit Geber (p1960 = 2, 4) wird auch der Drehzahlregler für den geberlosen Betrieb vorbelegt (p1470, p1472).
Je nachdem, ob die Drehzahlregleroptimierung mit oder ohne Geber erfolgt, werden unterschiedliche Kp/Tn-Adaptionen des Drehzahlreglers eingestellt (p1464, p1465). Soll der Antrieb sowohl mit als auch ohne Drehzahlgeber regeln, empfiehlt sich die Verwendung von zwei Antriebsdatensätzen (p0180). Diese können dann mit unterschiedlichen Drehzahlregleradaptionen ausgeführt werden.

p1961		Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung / Sätt_kennl n Erm	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 26 [%]	Max 75 [%]	Werkseinstellung 40 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl für die Ermittlung der Sättigungskennlinie. Der Prozentwert ist bezogen auf p0310 (Motor-Bemessungsfrequenz).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0310, p1959 Siehe auch: F07983		
Hinweis:	Die Ermittlung der Sättigungskennlinie sollte in einem Betriebspunkt mit möglichst geringer Last durchgeführt werden.		
r1962[0...9]		Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom identifiziert / Sätt_kennl I_Mag	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Magnetisierungsströme der identifizierten Sättigungskennlinie. Die Werte sind bezogen auf r0331.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1959, p1960, r1963		
Hinweis:	Die Sättigungskennlinie setzt sich aus Wertepaaren von p1962 und p1963 mit gleichem Index zusammen.		

r1963[0...9]	Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert / Sätt_kennl Fluss		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Ständerflusses der identifizierten Sättigungskennlinie. Die Werte sind bezogen auf den Ständerfluss bei Magnetisierungsstrom (r0331).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1959, p1960, r1962		
Hinweis:	Die Sättigungskennlinie setzt sich aus Wertepaaren von p1962 und p1963 mit gleichem Index zusammen.		
p1965	Drehz_reg_opt Drehzahl / n_opt Drehzahl		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 10 [%]	Max 75 [%]	Werkseinstellung 40 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl für die Identifikation des Trägheitsmoments und den Schwingungstest. Asynchronmotor: Der Prozentwert ist bezogen auf p0310 (Motor-Bemessungsfrequenz). Synchronmotor: Der Prozentwert ist bezogen auf das Minimum aus p0310 (Motor-Bemessungsfrequenz) und p1082 (Maximaldrehzahl).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0310, p1959 Siehe auch: F07984, F07985		
Hinweis:	Zur Ermittlung des Trägheitsmoments werden Drehzahlsprünge durchgeführt, wobei der angegebene Wert dem unteren Drehzahlsollwert entspricht. Für die obere Drehzahl wird der Wert um 20 % erhöht. Die Ermittlung der q-Streuinduktivität (siehe p1959.5) findet im Stillstand und bei 50 % von p1965 statt, höchstens jedoch bei einer Ausgangsfrequenz von 15 Hz und mindestens bei 10 % der Motor-Bemessungsdrehzahl.		
p1967	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor / n_opt Dyn_faktor		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 1 [%]	Max 400 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Dynamikfaktors für die Drehzahlregleroptimierung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1959 Siehe auch: F07985		
Hinweis:	Bei einer drehenden Messung kann über diesen Parameter die Optimierung des Drehzahlreglers beeinflusst werden. p1967 = 100 % --> Drehzahlregleroptimierung nach symmetrischem Optimum. p1967 > 100 % --> Optimierung mit höherer Dynamik (Kp größer, Tn kleiner).		

r1968	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell / n_opt Dyn_fakt akt		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des beim Schwingungstest tatsächlich erzielten Dynamikfaktors.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1959, p1967 Siehe auch: F07985		
Hinweis:	Dieser Dynamikfaktor bezieht sich ausschließlich auf die in p1960 eingestellte Regelungsart des Drehzahlreglers.		
r1969	Trägheitsmoment identifiziert / M_Trägheit ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [kgm²]	Max - [kgm²]	Werkseinstellung - [kgm²]
Beschreibung:	Anzeige des identifizierten Trägheitsmoments.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kg m² NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lb ft² Siehe auch: p0341, p0342, p1498, p1959, p1960		
r1969	Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt / n_opt M_trägh erm		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [kgm²]	Max - [kgm²]	Werkseinstellung - [kgm²]
Beschreibung:	Anzeige des ermittelten Trägheitsmoments des Antriebs. Der Wert wird nach erfolgreicher Ermittlung nach p0341, p0342 übernommen.		
Abhängigkeit:	IEC-Antriebe (p0100 = 0): Einheit kg m² NEMA-Antriebe (p0100 = 1): Einheit lb ft² Siehe auch: p0341, p0342, p1959 Siehe auch: F07984		
r1970[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt / n_opt f_Schw erm		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
Beschreibung:	Anzeige der beim Schwingungstest ermittelten Schwingfrequenzen.		
Index:	[0] = Frequenz tief [1] = Frequenz hoch		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1959 Siehe auch: F07985		

r1973[0...1]		Geber Strichzahl identifiziert / Strichzahl ident			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:	Index 0: Rotatorische Motoren: Anzeige der identifizierten Geberstrichzahl (pro Umdrehung). Linearmotoren: Geberstrichzahl pro Meter. Gitterteilung = 1/p1973 [Meter]. Index 1: Rotatorische Motoren: Ohne Bedeutung. Linearmotoren: Identifizierte Gitterteilung in nm.				
Index:	[0] = Rotatorischer Motor Geberstrichzahl [1] = Linearmotor Gitterteilung in nm				
Achtung:	Aufgrund der Genauigkeit der Messung (ca. 5 %) zeigt p1973 nur die Größenordnung und darf nicht direkt in p0407 bzw. p0408 übernommen werden. Eine falsche Polpaarzahl (r0313, p0314) bzw. Polpaarweite (p0315) führt zu einem falschen Wert in p1973.				
Hinweis:	Ein negativer Wert deutet auf eine falsche Polarität des Gebersignals hin.				

r1973		Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt / n_opt Strichz erm			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:	Anzeige der beim Schwingungstest ermittelten Strichzahl.				
Hinweis:	Ein negativer Wert deutet auf eine falsche Polarität des Gebersignals hin.				

p1974		Drehz_reg_opt Sättigungskennlinie maximaler Rotorfluss / n_opt RotFluss_max			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	104 [%]	120 [%]		120 [%]	
Beschreibung:	Einstellung des maximalen Flusssollwertes für die Messung der Sättigungskennlinie.				

r1979.0...11		BO: Drehz_reg_opt Status / n_opt Status			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:	Anzeige des Status zur Überprüfung und Überwachung von Zuständen der Drehzahlregleroptimierung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Drehzahlregleroptimierung aktiviert	Ja	Nein	-
	01	Drehzahlregleroptimierung beendet	Ja	Nein	-
	02	Drehzahlregleroptimierung abgebrochen	Ja	Nein	-
	04	Gebertest aktiv	Ja	Nein	-

05	Sättigungskennlinie Identifikation aktiv	Ja	Nein	-
06	Trägheitsmoment Identifikation aktiv	Ja	Nein	-
07	Drehzahlreglerparameter neu berechnen aktiv	Ja	Nein	-
08	Drehzahlregler Schwingungstest aktiv	Ja	Nein	-
09	Hauptinduktivität Adaption aktiv	Ja	Nein	-
10	Betrieb mit Geber nach geberlosem Betrieb	Ja	Nein	-
11	q-Streuinduktivität Identifikation	Ja	Nein	-

p1980[0...n]**PollID Verfahren / PollID Verfahren**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	99	99

Beschreibung: Einstellung des Verfahrens zur Pollageidentifikation.

Wert:
 0: Sättigungsbasiert 1. + 2. Harmonische
 1: Sättigungsbasiert 1. Harmonische
 4: Sättigungsbasiert 2-stufig
 10: Bewegungsbasiert
 99: Kein Verfahren gewählt

Abhängigkeit: Siehe auch: p0325, p0329, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097
 Siehe auch: F07995

Achtung: Bei der Anwendung des falschen Verfahrens kann ein unkontrolliertes Beschleunigen des Motors auftreten.
 Bei folgenden Bedingungen muss die Nachstellzeit abgeschaltet werden (p1996 = 0):
 - p1980 = 10 (bewegungsbasiert)
 - Motorgeber mit Spur A/B Rechteck (p0404.3 = 1)
 - p0430.20 = 0 (Flankenzeitmessung)

Nach Abschalten der Nachstellzeit wird die Bewegung bei der Identifikation größer (mindestens 90 ° elektrisch).
 Aufgrund dessen ist der maximale Weg (p1981) zu erhöhen.

Hinweis: PollID: Pollageidentifikation
 Bei der Inbetriebnahme eines Listensmotors wird das Verfahren abhängig vom verwendeten Motortyp automatisch eingestellt.
 Bei 1FN3-Motoren gilt:
 Ein Verfahren mit 2. harmonischer darf nicht angewendet werden (p1980 = 0, 4 nicht anwenden).
 Bei 1FK7-Motoren gilt:
 Ein zweistufiges Verfahren darf nicht angewendet werden (p1980 = 4 nicht anwenden).
 Der automatisch eingestellte Wert in p0329 darf nicht verkleinert werden.

p1980[0...n]**PollID Verfahren / PollID Verfahren**

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
1	10	4

Beschreibung: Einstellung des Verfahrens zur Pollageidentifikation.

p1980 = 1: Die Stromhöhe wird mit P0329 eingestellt.

p1980 = 4, 6: Die Stromhöhe des ersten Messabschnitts wird mit p0325, die des zweiten mit p0329 eingestellt.

p1980 = 10: Zum Ausrichten wird Motorbemessungsstrom eingepreßt.

Die Stromhöhen werden jeweils auf die Bemessungswerte des Leistungsteils begrenzt.

Wert:	1: Spannungspulsung 1. Harmonische 4: Spannungspulsung 2-stufig 6: Spannungspulsung 2-stufig invers 10: Gleichstromeinprägung
Abhängigkeit:	Bei der Inbetriebnahme eines Listensmotors wird das Verfahren abhängig vom verwendeten Motortyp automatisch eingestellt. Siehe auch: p0325, p0329, p1780 Siehe auch: F07969
Hinweis:	Bei 1FK7-Motoren gilt: Ein zweistufiges Verfahren darf nicht angewendet werden (p1980 = 4 nicht anwenden). Der automatisch eingestellte Wert in p0329 sollte nicht verkleinert werden. Spannungspulsverfahren (p1980 = 1, 4) sind bei Betrieb mit Sinus-Ausgangsfiltren (p0230) nicht anwendbar.

p1981[0...n]	PollID Weg maximal / PollID Weg max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 10 [°]
Beschreibung:	Einstellung des maximalen Weges (elektrischer Winkel) bei der Ausführung der Pollageidentifikation. Bei Überschreiten dieses Weges wird eine entsprechende Störung ausgelöst.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997 Siehe auch: F07995		
Achtung:	Wert = 180 °: Die Überwachung ist ausgeschaltet.		
Hinweis:	PollID: Pollageidentifikation		

p1982[0...n]	PollID Anwahl / PollID Anwahl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Aktivierung der Pollageidentifikation zur Bestimmung des Kommutierungswinkels bzw. zur Plausibilitätsprüfung.		
Wert:	0: Pollageidentifikation aus 1: Pollageidentifikation für Kommutierung 2: Pollageidentifikation für Plausibilitätsprüfung		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PollID: Pollageidentifikation		

p1983	PollID Test / PollID Test		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Start der Pollageidentifikation für Testzwecke. p1983 = 1: Start der Pollageidentifikation. Der Parameter wird automatisch nach Ausführung auf Null gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		


Achtung: Bei p1983 = 1 und fehlender Impulsfreigabe wird die Funktion erst mit der nächsten Impulsfreigabe ausgeführt.
Hinweis: Die Ausführung dieses Tests beeinflusst den Kommutierungswinkel nicht.

r1984 PolID Winkeldifferenz / PolID Winkeldiff			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Anzeige der Winkeldifferenz zwischen dem aktuellen und den von der Pollageidentifikation ermittelten elektrischen Kommutierungswinkel.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PolID: Pollageidentifikation Bei mehrmaligem Ausführen der Pollageidentifikation über p1983 kann mit diesem Wert die Streuung der Messwerte ermittelt werden. Bei gleicher Position sollte die Streuung kleiner als 2 Grad elektrisch sein.		

r1984 PolID Winkeldifferenz / PolID Winkeldiff			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Anzeige der Winkeldifferenz zwischen dem aktuellen und den von der Pollageidentifikation ermittelten elektrischen Kommutierungswinkel.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	Bei mehrmaligem Ausführen der Pollageidentifikation kann mit diesem Wert die Streuung der Messwerte ermittelt werden. Bei gleicher Position sollte die Streuung kleiner als 2 Grad elektrisch sein.		

r1985 PolID Sättigungskurve / PolID Sätt_kurve			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige der Sättigungskurve der Pollageidentifikation (Sättigungsverfahren). Anzeige der Stromkurve der Pollageidentifikation (Elastizitätsverfahren).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PolID: Pollageidentifikation Zum Sättigungsverfahren: Die Werte für die Kurve der letzten sättigungs-basierten Pollageidentifikation werden im zeitlichen Abstand von 1 ms zum Aufzeichnen (z. B. Trace) ausgegeben.		

r1985	PolID Sättigungskurve / PolID Sätt_kurve		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
Beschreibung:	Anzeige der Sättigungskurve der Pollageidentifikation (Sättigungsverfahren). Anzeige der Stromkurve der Pollageidentifikation (Elastizitätsverfahren).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PolID: Pollageidentifikation Zum Sättigungsverfahren: Die Werte für die Kurve der letzten sättigungs-basierten Pollageidentifikation werden im zeitlichen Abstand von 1 ms zum Aufzeichnen (z. B. Trace) ausgegeben.		
r1986	PolID Sättigungskurve 2 / PolID Sätt_kurve 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Pollagekurve der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Die Werte für die Kurve der letzten Pollageidentifikation werden im zeitlichen Abstand von 1 ms zum Aufzeichnen ausgegeben (z. B. Trace).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PolID: Pollageidentifikation		
r1987	PolID Triggerkurve / PolID Trig_kurve		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Triggerkurve der Pollageidentifikation. Die Werte für die Kurve der letzten Pollageidentifikation werden im zeitlichen Abstand von 1 ms zum Aufzeichnen (z. B. Trace) ausgegeben. Die Werte für Triggerkurve und Sättigungskurve werden zeitlich synchron ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PolID: Pollageidentifikation Aus der Triggerkurve können folgende Informationen entnommen werden: - Der Wert -100 % markiert den Winkel zu Beginn der Messung. - Der Wert +100 % markiert den von der Pollageidentifikation ermittelten Kommutierungswinkel.		

r1987	PollID Triggerkurve / PollID Trig_kurve		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der Triggerkurve der Pollageidentifikation. Die Werte für die Kurve der letzten Pollageidentifikation werden im zeitlichen Abstand von 1 ms zum Aufzeichnen (z. B. Trace) ausgegeben. Die Werte für Triggerkurve und Sättigungskurve werden zeitlich synchron ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097		
Hinweis:	PollID: Pollageidentifikation Aus der Triggerkurve können folgende Informationen entnommen werden: - Der Wert -100 % markiert den Winkel zu Beginn der Messung. - Der Wert +100 % markiert den von der Pollageidentifikation ermittelten Kommutierungswinkel.		
p1990	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln / Geb_just Wink erm		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Diese Funktion ist nur bei Synchronmotoren erforderlich und kann bei der Erstinbetriebnahme oder nach einem Gebertausch gestartet werden. Die Funktion wirkt auf den aktiven Motordatensatz. Bei der Geberjustage wird der Kommutierungswinkeloffset ermittelt und in p0431 übernommen. Während der Ermittlung des Kommutierungswinkeloffsets wird die Warnung A07971 ausgegeben. Am Ende der Ermittlung wird automatisch p1990 = 0 gesetzt. p1990 = 0: Deaktiviert p1990 = 1: Aktiviert mit Übernahme		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0325, p0329, p0431, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1999		
Gefahr:	Zu Vorschlag 3: Bei dieser Messung besteht Gefahr durch Berühren von Anlagenteilen mit hoher elektrischer Spannung. Diese Messung darf nur von autorisiertem Servicepersonal durchgeführt werden.		
			
Vorsicht:	Zum Ausschließen einer Fehlorientierung der elektrischen Pollage (unkontrollierte Bewegung des Motors) sollte der automatisch ermittelte Kommutierungswinkeloffset (p0431) sicherheitshalber durch einen der folgenden Vorschläge überprüft werden: Vorschlag 1: Geberlosen Betrieb einstellen (p1300 = 20 oder p1404 = 0), die Pollageidentifikation abwählen (p1982 = 0), im Leerlauf mit Drehzahl > p1755 fahren, die Istwertinvertierung (p0410.0) richtigstellen (z. B. r0061 = r0063), in r1778 den Winkelfehler lesen, das Ergebnis in r1778 sollte ungefähr 0 sein, bei r1778 > 2 Grad den Wert mit p0431 unter Berücksichtigung des Vorzeichens addieren und in p0431 eintragen. Vorschlag 2: Stromgrenze auf 0 stellen (p0640 = 0), Fahren auf Festanschlag aktivieren (p1545 = 1), r0089[0] (Phasenspannung) und r0093 (Pollage elektrisch normiert) aufzeichnen (z. B. Trace) während der Motor von außen bewegt wird, es muss dabei der steigende Nulldurchgang der Phasenspannung mit dem Sprung 360 ° --> 0 ° von r0093 übereinstimmen. Vorschlag 3: Phasenspannung U (Messung Phase U gegen virtuellen Sternpunkt durch 3 Widerstände) und r0093 (Pollage elektrisch normiert) messen, es muss dabei der steigende Nulldurchgang der Phasenspannung mit dem Sprung 360 ° -> 0 ° von r0093 übereinstimmen.		

Vorschlag 4:

Den Mittelwert aus mehreren Ergebnissen der testweisen Pollageidentifikation (p1983) bei verschiedenen elektrischen Winkeln ermitteln und den Wert mit p0431 unter Berücksichtigung des Vorzeichens addieren und in p0431 eintragen.

Achtung: Bei p1990 = 1 und fehlender Impulsfreigabe wird die Funktion erst mit der nächsten Impulsfreigabe ausgeführt.

Hinweis: Bei anstehender Störung F07414 gilt:

Erst p1990 = 1 setzen, dann die Störung quittieren und anschließend die Freigaben geben.

p1991[0...n]	Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur / Kom_winkelkorr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -180 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 0 [°]

Beschreibung: Einstellung des Winkels, der zum Kommutierungswinkel addiert wird.

Vorsicht: Bei nicht korrekt eingestellter Winkelkorrektur kann bei Umschaltung und Drehmomentregelung der Motor trotz Sollwert Null auf hohe Drehzahlen beschleunigen.



r1992	PolID Diagnose / PolID Diag		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige von Diagnoseinformationen für die Pollageidentifikation (PolID).


Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Schwerer Geberfehler aufgetreten	Ja	Nein	-
	02	Geber parken aktiv	Ja	Nein	-
	05	Geberfehler Klasse 1	Ja	Nein	-
	06	Geberfehler Klasse 2	Ja	Nein	-
	07	Pollageidentifikation für Geber durchgeführt	Ja	Nein	-
	08	Feinsynchronisation durchgeführt	Ja	Nein	-
	09	Grobsynchronisation durchgeführt	Ja	Nein	-
	10	Kommutierungsinformation vorhanden	Ja	Nein	-
	11	Drehzahlinformation vorhanden	Ja	Nein	-
	12	Lageinformation vorhanden	Ja	Nein	-
	15	Nullmarke überfahren	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097

Hinweis: PolID: Pollageidentifikation

p1993[0...n]	PolID bewegungsbasiert Strom / PolID I bew_bas		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,2	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Stromes bei der Ausführung der bewegungsbasierten Pollageidentifikation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1994, p1995, p1996, p1997		
Hinweis:	PolID bew: Pollageidentifikation bewegungsbasiert		

p1994[0...n]	PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit / PolID T bew_bas		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 2500 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Anstiegszeit des Stromes bei der Ausführung der bewegungsbasierten Pollageidentifikation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1995, p1996, p1997		
Hinweis:	PolID bew: Pollageidentifikation bewegungsbasiert		
p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung / PolID kp bew_bas		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300
Beschreibung:	Einstellung der Verstärkung bei der Ausführung der bewegungsbasierten Pollageidentifikation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1996, p1997		
Hinweis:	PolID bew: Pollageidentifikation bewegungsbasiert		
p1996[0...n]	PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit / PolID Tn bew_bas		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 500.0 [ms]	Werkseinstellung 2.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit bei der Ausführung der bewegungsbasierten Pollageidentifikation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1997		
Hinweis:	Der Wert 0 schaltet den I-Anteil ab. Nach Abschalten der Nachstellzeit wird die Bewegung bei der Identifikation größer (mindestens 90 ° elektrisch). PolID bew: Pollageidentifikation bewegungsbasiert		
p1997[0...n]	PolID bewegungsbasiert Glättungszeit / PolID t_GI bew_bas		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 50.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Glättungszeit bei der Ausführung der bewegungsbasierten Pollageidentifikation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996		
Hinweis:	PolID bew: Pollageidentifikation bewegungsbasiert		

p1999[0...n]	Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID Skalierung / Kom_wink_offs Skal		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS, p0130
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 10 [%]	Max 5000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Durchlaufzeit des stromeinprägenden Verfahrens bei der Pollageidentifikation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0341, p0342		
Vorsicht:	Bei p1999 > 100 % (Einstellung großer Trägheiten) gilt: Es erfolgt keine Blockierüberwachung (F07970 Störwert 2).		
			
Hinweis:	Bei großen Trägheiten ist es sinnvoll die Durchlaufzeit der Kalibrierung höher zu skalieren.		
p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Drehzahl und Frequenz. Alle relativ angegebenen Drehzahlen oder Frequenzen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p2001, p2002, p2003, r2004		
Hinweis:	Bei der automatischen Berechnung (p0340 = 1, p3900 > 0) erfolgt nur dann eine entsprechende Vorbelegung, wenn der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt ist. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Beispiel 1: Das Signal eines Analogeinganges (z. B. r4055[0]) wird auf einen Drehzahlsollwert (z. B. p1070[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle prozentuale Eingangswert über die Bezugsdrehzahl (p2000) in den absoluten Drehzahlsollwert umgerechnet. Beispiel 2: Der Sollwert vom PROFIBUS (r2050[1]) wird auf einen Drehzahlsollwert (z. B. p1070[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Eingangswert über die fest vorgegebene Normierung 4000 hex in Prozent umgewandelt. Dieser prozentuale Wert wird über die Bezugsdrehzahl (p2000) in den absoluten Drehzahlsollwert umgerechnet.		
p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1500.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Drehzahl und Frequenz. Alle relativ angegebenen Drehzahlen oder Frequenzen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Dabei gilt: Bezugsfrequenz (in Hz) = Bezugsdrehzahl (in ((1/min) / 60) x Polpaarzahl)		

- Abhängigkeit:** Dieser Parameter wird nur dann bei der automatischen Berechnung aktualisiert (p0340 = 1, p3900 > 0), wenn zuvor eine Motorinbetriebnahme für Antriebsdatensatz Null stattgefunden hat. Damit ist der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt.
Siehe auch: p2001, p2002, p2003, r2004, r3996
- Achtung:** Beim Verändern der Bezugsdrehzahl / Bezugsfrequenz kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.
- Hinweis:** Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor.
Beispiel 1:
Das Signal eines Analogeinganges (z. B. r0755[0]) wird auf einen Drehzahlsollwert (z. B. p1070[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle prozentuale Eingangswert über die Bezugsdrehzahl (p2000) in den absoluten Drehzahlsollwert umgerechnet.
Beispiel 2:
Der Sollwert vom PROFIBUS (r2050[1]) wird auf einen Drehzahlsollwert (z. B. p1070[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Eingangswert über die fest vorgegebene Normierung 4000 hex in Prozent umgewandelt. Dieser prozentuale Wert wird über die Bezugsdrehzahl (p2000) in den absoluten Drehzahlsollwert umgerechnet.

p2001		Bezugsspannung / Bezugsspannung	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 10 [Veff]	Max 100000 [Veff]	Werkseinstellung 1000 [Veff]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Spannungen. Alle relativ angegebenen Spannungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Dies gilt auch für Gleichspannungswerte (= Effektivwert) wie die Zwischenkreisspannung. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Hinweis: Diese Bezugsgröße gilt auch für Gleichspannungswerte. Sie wird dann nicht als Effektivwert, sondern als Gleichspannungswert interpretiert.		
Hinweis:	Bei der automatischen Berechnung (p0340 = 1, p3900 > 0) erfolgt nur dann eine entsprechende Vorbelegung, wenn der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt ist. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Bei Einspeisungen wird die Bezugsgröße mit der parametrisierten Geräte-Anschlussspannung (p0210) vorbelegt. Beispiel: Der Istwert der Zwischenkreisspannung (r0070) wird auf eine Messbuchse (z. B. p0771[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Spannungswert in Prozent der Bezugsspannung (p2001) umgerechnet und entsprechend der eingestellten Skalierung ausgegeben.		

p2001		Bezugsspannung / Bezugsspannung	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 10 [Veff]	Max 100000 [Veff]	Werkseinstellung 1000 [Veff]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Spannungen. Alle relativ angegebenen Spannungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Dies gilt auch für Gleichspannungswerte (= Effektivwert) wie die Zwischenkreisspannung. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Hinweis: Diese Bezugsgröße gilt auch für Gleichspannungswerte. Sie wird dann nicht als Effektivwert, sondern als Gleichspannungswert interpretiert.		

- Abhängigkeit:** p2001 wird nur dann bei der automatischen Berechnung ($p0340 = 1$, $p3900 > 0$) aktualisiert, wenn zuvor eine Motorbetriebnahme für Antriebsdatensatz Null stattgefunden hat und damit der Parameter nicht über $p0573 = 1$ gegen Überschreiben gesperrt ist.
Siehe auch: r3996
- Achtung:** Beim Verändern der Bezugsspannung kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.
- Hinweis:** Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor.
Bei Einspeisungen wird die Bezugsgröße mit der parametrisierten Geräte-Anschlussspannung ($p0210$) vorbelegt.
Beispiel:
Der Istwert der Zwischenkreisspannung ($r0070$) wird auf eine Messbuchse (z. B. $p0771[0]$) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Spannungswert in Prozent der Bezugsspannung ($p2001$) umgerechnet und entsprechend der eingestellten Skalierung ausgegeben.

p2002		Bezugsstrom / I_Bezug	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: $p0340 = 1$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.10 [Aeff]	Max 100000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 100.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Ströme. Alle relativ angegebenen Ströme beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Achtung:	Wird mit verschiedenen DDS mit unterschiedlichen Motordaten gearbeitet, so bleiben die Bezugsgrößen gleich, da diese nicht mit den DDS umgeschaltet werden. Der daraus resultierende Umrechnungsfaktor ist zu berücksichtigen (z. B. bei Trace-Aufzeichnungen). Beispiel: $p2002 = 100$ A Bezugsgröße 100 A entspricht 100 % $p0305[0] = 100$ A Motor-Bemessungsstrom 100 A für MDS0 in DDS0 --> 100 % entspricht 100 % des Motor-Bemessungsstroms $p0305[1] = 50$ A Motor-Bemessungsstrom 50 A für MDS1 in DDS1 --> 100 % entspricht 200 % des Motor-Bemessungsstroms		
Hinweis:	Bei der automatischen Berechnung ($p0340 = 1$, $p3900 > 0$) erfolgt nur dann eine entsprechende Vorbelegung, wenn der Parameter nicht über $p0573 = 1$ gegen Überschreiben gesperrt ist. SERVO: Vorbelegungswert bei $p0338 > 0.001$ ist $p0338$, sonst $2 * p0305$. VECTOR: Vorbelegungswert ist $p0640$. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Bei Einspeisungen wird die Bezugsgröße mit dem Netznennstrom vorbelegt, der sich aus Nennleistung und parametrierter Netznennspannung ergibt ($p2002 = r0206 / p0210 / 1.73$). Beispiel: Der Istwert eines Phasenstromes ($r0069[0]$) wird auf eine Messbuchse (z. B. $p0771[0]$) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Stromwert in Prozent des Bezugsstromes ($p2002$) umgerechnet und entsprechend der eingestellten Skalierung ausgegeben.		

p2002	Bezugsstrom / I_Bezug		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.10 [Aeff]	Max 100000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 100.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Ströme. Alle relativ angegebenen Ströme beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird nur dann bei der automatischen Berechnung aktualisiert (p0340 = 1, p3900 > 0), wenn zuvor eine Motorinbetriebnahme für Antriebsdatensatz Null stattgefunden hat. Damit ist der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt. Siehe auch: r3996		
Achtung:	Wird mit verschiedenen DDS mit unterschiedlichen Motordaten gearbeitet, so bleiben die Bezugsgrößen gleich, da diese nicht mit den DDS umgeschaltet werden. Der daraus resultierende Umrechnungsfaktor ist zu berücksichtigen. Beispiel: p2002 = 100 A Bezugsgröße 100 A entspricht 100 % p0305[0] = 100 A Motor-Bemessungsstrom 100 A für MDS0 in DDS0 --> 100 % entspricht 100 % des Motor-Bemessungsstroms p0305[1] = 50 A Motor-Bemessungsstrom 50 A für MDS1 in DDS1 --> 100 % entspricht 200 % des Motor-Bemessungsstroms Beim Verändern der Bezugsstroms kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.		
Hinweis:	Vorbelegungswert ist p0640. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Bei Einspeisungen wird die Bezugsgröße mit dem Netznennstrom vorbelegt, der sich aus Nennleistung und parametrierter Netznennspannung ergibt (p2002 = r0206 / p0210 / 1.73). Beispiel: Der Istwert eines Phasenstromes (r0069[0]) wird auf eine Messbuchse (z. B. p0771[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Stromwert in Prozent des Bezugsstromes (p2002) umgerechnet und entsprechend der eingestellten Skalierung ausgegeben.		
p2003	Bezugsdrehmoment / M_Bezug		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.01 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 1.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Drehmoment. Alle relativ angegebenen Drehmomente beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Hinweis:	Bei der automatischen Berechnung (p0340 = 1, p3900 > 0) erfolgt nur dann eine entsprechende Vorbelegung, wenn der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt ist. SERVO: Vorbelegungswert bei p0338 und p0334 > 0.001 ist p0338 * p0334, sonst 2 * p0333. VECTOR: Vorbelegungswert ist 2 * p0333. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor.		

Beispiel:

Der Istwert des Gesamtdrehmomentes (r0079) wird auf eine Messbuchse (z. B. p0771[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Drehmomentwert in Prozent des Bezugsdrehmomentes (p2003) umgerechnet und entsprechend der eingestellten Skalierung ausgegeben.

p2003	Bezugsdrehmoment / M_Bezug		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.01 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 1.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Drehmoment. Alle relativ angegebenen Drehmomente beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird nur dann bei der automatischen Berechnung aktualisiert (p0340 = 1, p3900 > 0), wenn zuvor eine Motorinbetriebnahme für Antriebsdatensatz Null stattgefunden hat. Damit ist der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt. Siehe auch: r3996		
Achtung:	Beim Verändern der Bezugsdrehmoments kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.		
Hinweis:	Vorbelegungswert ist 2 * p0333. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Beispiel: Der Istwert des Gesamtdrehmomentes (r0079) wird auf eine Messbuchse (z. B. p0771[0]) verschaltet. Zyklisch wird der aktuelle Drehmomentwert in Prozent des Bezugsdrehmomentes (p2003) umgerechnet und entsprechend der eingestellten Skalierung ausgegeben.		
r2004	Bezugsleistung / P_Bezug		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 14_10	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
Beschreibung:	Anzeige der Bezugsgröße für Leistung. Alle relativ angegebenen Leistungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Abhängigkeit:	Dieser Wert wird wie folgt berechnet: Einspeisung: Berechnung aus Spannung mal Strom. Regelung: Berechnung aus Moment mal Drehzahl. Siehe auch: p2000, p2001, p2002, p2003		
Hinweis:	Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Die Bezugsleistung berechnet sich wie folgt: - $2 * \pi * \text{Bezugsdrehzahl} / 60 * \text{Bezugsdrehmoment (Motor)}$ - $\text{Bezugsspannung} * \text{Bezugsstrom} * \text{Wurzel}(3)$ (Einspeisung)		

p2005	Bezugswinkel / Bezugswinkel		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 90.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 90.00 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Winkel. Alle relativ angegebenen Winkel beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Hinweis:	Bei der automatischen Berechnung (p0340 = 1, p3900 > 0) erfolgt nur dann eine entsprechende Vorbelegung, wenn der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt ist. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor.		
p2005	Bezugswinkel / Bezugswinkel		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 90.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 90.00 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Winkel. Alle relativ angegebenen Winkel beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird nur dann bei der automatischen Berechnung aktualisiert (p0340 = 1, p3900 > 0), wenn zuvor eine Motorinbetriebnahme für Antriebsdatensatz Null stattgefunden hat. Damit ist der Parameter nicht über p0573 = 1 gegen Überschreiben gesperrt.		
Hinweis:	Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor.		
p2006	Bezugstemperatur / Bezugstemp		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 50.00 [°C]	Max 300.00 [°C]	Werkseinstellung 100.00 [°C]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Temperatur. Alle relativ angegebenen Temperaturen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
p2007	Bezugsbeschleunigung / a_Bezug		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.01 [1/s²]	Max 500000.00 [1/s²]	Werkseinstellung 0.01 [1/s²]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Beschleunigungen. Alle relativ angegebenen Beschleunigungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		

Hinweis: Bei der automatischen Berechnung ($p0340 = 1$, $p3900 > 0$) erfolgt nur dann eine entsprechende Vorbelegung, wenn der Parameter nicht über $p0573 = 1$ gegen Überschreiben gesperrt ist. Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor.

Die Bezugsbeschleunigung berechnet sich wie folgt:

Bezugsdrehzahl ($p2000$) umgerechnet von 1/min nach 1/s dividiert durch 1 s

--> $p2007 = p2000 [1/\text{min}] / (60 [s/\text{min}] * 1 [s])$

p2007	Bezugsbeschleunigung / a_Bezug		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: $p0340 = 1$	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0.01 [1/s²]	Max 500000.00 [1/s²]	Werkseinstellung 0.01 [1/s²]
Beschreibung:	Einstellung der Bezugsgröße für Beschleunigungen. Alle relativ angegebenen Beschleunigungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird nur dann bei der automatischen Berechnung aktualisiert ($p0340 = 1$, $p3900 > 0$), wenn zuvor eine Motorinbetriebnahme für Antriebsdatensatz Null stattgefunden hat. Damit ist der Parameter nicht über $p0573 = 1$ gegen Überschreiben gesperrt.		
Hinweis:	Wird eine BICO-Verschaltung zwischen unterschiedlichen physikalischen Größen hergestellt, so dienen die jeweiligen Bezugsgrößen als interner Umrechnungsfaktor. Die Bezugsbeschleunigung berechnet sich wie folgt: $p2007 = p2000 / 1 [s]$		

p2010	IBN-SS Baudrate / IBN Baud		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 4	Max 12	Werkseinstellung 12
Beschreibung:	Einstellung der Baudrate für die Inbetriebnahme-Schnittstelle (USS, RS232).		
Wert:	4: 2400 Baud 5: 4800 Baud 6: 9600 Baud 7: 19200 Baud 8: 38400 Baud 9: 57600 Baud 10: 76800 Baud 11: 93750 Baud 12: 115200 Baud		
Hinweis:	IBN-SS: Inbetriebnahme-Schnittstelle Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p2011	IBN-SS Adresse / IBN Adresse		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung der Adresse für die Inbetriebnahme-Schnittstelle (USS, RS232).		
Hinweis:	Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p2016[0...3]	CI: IBN-SS USS PZD senden Wort / IBN USS send Wort		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Auswahl der über Inbetriebnahme-Schnittstelle USS zu sendenden PZD (Istwerte). Die Istwerte werden an einem Intelligent Operator Panel (IOP) angezeigt.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4		
r2019[0...7]	IBN-SS Fehlerstatistik / IBN Fehler		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige von Empfangsfehlern an der Inbetriebnahme-Schnittstelle (USS, RS232).		
Index:	[0] = Anzahl fehlerfreie Telegramme [1] = Anzahl abgelehnte Telegramme [2] = Anzahl Framing Fehler [3] = Anzahl Overrun Fehler [4] = Anzahl Parity Fehler [5] = Anzahl Startzeichenfehler [6] = Anzahl Prüfsummenfehler [7] = Anzahl Längenfehler		
p2020	Feldbus-SS Baudrate / Feldbus Baud		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	4	13	8
Beschreibung:	Einstellung der Baudrate für die Feldbus-Schnittstelle (RS485).		
Wert:	4: 2400 Baud 5: 4800 Baud 6: 9600 Baud 7: 19200 Baud 8: 38400 Baud 9: 57600 Baud 10: 76800 Baud 11: 93750 Baud 12: 115200 Baud 13: 187500 Baud		
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Bei p0014 = 0 gilt: Bevor eine geänderte Einstellung dauerhaft wirksam wird, ist eine nichtflüchtige Speicherung von RAM nach ROM erforderlich. Dazu ist p0971 = 1 oder p0014 = 1 zu setzen.		
Hinweis:	Feldbus-SS: Feldbus-Schnittstelle Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

Bei Neuanwahl des Protokolls wird der Parameter auf Werkseinstellung gesetzt.

Bei p2030 = 1 (USS) gilt:

Min/Max/Werkseinstellung: 4/13/8

Bei p2030 = 2 (MODBUS) gilt:

Min/Max/Werkseinstellung: 5/13/7

p2021		Feldbus-SS Adresse / Feldbus Adresse	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 247	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Anzeige oder Einstellung der Adresse für die Feldbus-Schnittstelle (RS485). Die Adresse kann wie folgt eingestellt werden: 1) Über Adress-Schalter auf der Control Unit --> p2021 zeigt die eingestellte Adresse an. --> Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. 2) Über p2021 --> Nur wenn über Adress-Schalter die Adresse 0 oder eine, für den in p2030 gewählten Feldbus ungültige Adresse eingestellt ist. --> Die Adresse wird mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" nichtflüchtig gespeichert. --> Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2030		
Achtung:	<p>Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich. Bei p0014 = 0 gilt: Bevor eine geänderte Einstellung dauerhaft wirksam wird, ist eine nichtflüchtige Speicherung von RAM nach ROM erforderlich. Dazu ist p0971 = 1 oder p0014 = 1 zu setzen.</p>		
Hinweis:	<p>Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst. Bei Neuanwahl des Protokolls wird der Parameter auf Werkseinstellung gesetzt. Bei p2030 = 1 (USS) gilt: Min/Max/Werkseinstellung: 0/30/0 Bei p2030 = 2 (MODBUS) gilt: Min/Max/Werkseinstellung: 1/247/1</p>		

p2022		Feldbus-SS USS PZD Anzahl / Feldbus USS PZD	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der 16-Bit-Wörter im PZD-Teil des USS-Telegramms für die Feldbus-Schnittstelle.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2030		
Hinweis:	Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p2023	Feldbus-SS USS PKW Anzahl / Feldbus USS PKW		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 127	Werkseinstellung 127
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der 16-Bit-Wörter im PKW-Teil des USS-Telegramms für die Feldbus-Schnittstelle.		
Wert:	0: PKW 0 Worte 3: PKW 3 Worte 4: PKW 4 Worte 127: PKW variabel		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2030		
Hinweis:	Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p2024[0...2]	Feldbus-SS Zeiten / Feldbus Zeiten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
CU250S_V			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung [0] 1000 [ms] [1] 0 [ms] [2] 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung von Zeitwerten für die Feldbus-Schnittstelle (Feldbus-SS). Bei MODBUS gilt: p2024[0]: Maximal erlaubte Telegramm-Verarbeitungszeit des MODBUS-Slaves, in der eine Antwort zurück an den MODBUS-Master gesendet wird. p2024[1]: Nicht relevant. p2024[2]: Telegrammpausenzeit (Pausenzeit zwischen zwei Telegrammen).		
Index:	[0] = Verarbeitungszeit maximal [1] = Zeichenverzugszeit [2] = Telegrammpausenzeit		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2020, p2030		
Hinweis:	Zu p2024[2] (MODBUS): Ein Ändern der Baudrate beim Feldbus (p2020) setzt diese Zeit auf Voreinstellung zurück. Die Voreinstellung entspricht der Zeit von 3.5 Zeichen (abhängig von der eingestellten Baudrate).		
r2029[0...7]	Feldbus-SS Fehlerstatistik / Feldbus Fehler		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige von Empfangsfehlern an der Feldbus-Schnittstelle (RS485).		
Index:	[0] = Anzahl fehlerfreie Telegramme [1] = Anzahl abgelehnte Telegramme [2] = Anzahl Framing Fehler [3] = Anzahl Overrun Fehler [4] = Anzahl Parity Fehler [5] = Anzahl Startzeichenfehler [6] = Anzahl Prüfsummenfehler [7] = Anzahl Längenfehler		

p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4
Beschreibung:	Einstellung des Kommunikationsprotokolls für die Feldbus-Schnittstelle.		
Wert:	0: Kein Protokoll 4: CAN		
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_DP	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 3
Beschreibung:	Einstellung des Kommunikationsprotokolls für die Feldbus-Schnittstelle.		
Wert:	0: Kein Protokoll 3: PROFIBUS		
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 7
Beschreibung:	Einstellung des Kommunikationsprotokolls für die Feldbus-Schnittstelle.		
Wert:	0: Kein Protokoll 7: PROFINET 10: Ethernet/IP		
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16		
CU250S_V	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0		
Beschreibung:	Einstellung des Kommunikationsprotokolls für die Feldbus-Schnittstelle.				
Wert:	0: Kein Protokoll 1: USS 2: MODBUS				
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.				
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.				
<hr/>					
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam / PcCtrl STW wirk				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung -		
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Steuerwortes 1 (STW1) des Antriebs bei Steuerungshoheit.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	EIN / AUS1	Ja	Nein	-
	01	BB / AUS2	Ja	Nein	-
	02	BB / AUS3	Ja	Nein	-
	03	Betrieb freigeben	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber freigeben	Ja	Nein	-
	05	Hochlaufgeber starten	Ja	Nein	-
	06	Drehzahlsollwert freigeben	Ja	Nein	-
	07	Störung quittieren	Ja	Nein	-
	08	Tippen Bit 0	Ja	Nein	3030
	09	Tippen Bit 1	Ja	Nein	3030
	10	Führung durch PLC	Ja	Nein	-
Achtung:	Die Steuerungshoheit beeinflusst nur Steuerwort 1 und Drehzahlsollwert 1. Andere Steuerworte/Sollwerte können von einem Automatisierungsgerät übertragen werden.				
Hinweis:	BB: Betriebsbedingung				
<hr/>					
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam / PcCtrl STW wirk				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung -		
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Steuerwortes 1 (STW1) des Antriebs bei Steuerungshoheit.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	EIN / AUS1	Ja	Nein	-
	01	BB / AUS2	Ja	Nein	-
	02	BB / AUS3	Ja	Nein	-
	03	Betrieb freigeben	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber freigeben	Ja	Nein	-

05	Hochlaufgeber starten	Ja	Nein	-
06	Drehzahlsollwert freigeben	Ja	Nein	-
07	Störung quittieren	Ja	Nein	-
08	Tippen Bit 0	Ja	Nein	3030
09	Tippen Bit 1	Ja	Nein	3030
10	Führung durch PLC	Ja	Nein	-

Achtung: Die Steuerungshoheit beeinflusst nur Steuerwort 1 und Drehzahlsollwert 1. Andere Steuerworte/Sollwerte können von einem Automatisierungsgerät übertragen werden.

Hinweis: BB: Betriebsbedingung

p2037 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus / PD STW1.10=0

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	2	0

Beschreibung: Einstellung des Bearbeitungsmodus für PROFIdrive STW1.10 "Führung durch PLC".
Mit dem ersten Empfangswort (PZD1) wird in der Regel das Steuerwort 1 empfangen (konform zum PROFIdrive-Profil). Das Verhalten von STW1.10 = 0 entspricht dem PROFIdrive-Profil. Bei abweichenden Anwendungen kann das Verhalten über diesen Parameter angepasst werden.

Wert:
0: Sollwerte einfrieren und Lebenszeichen weiter verarbeiten
1: Sollwerte und Lebenszeichen einfrieren
2: Sollwerte nicht einfrieren

Hinweis: Wird mit PZD1 nicht das STW1 nach PROFIdrive übertragen (mit Bit 10 "Führung durch PLC"), so ist p2037 = 2 einzustellen.

p2038 IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung des Interface Mode der PROFIdrive Steuerworte und Zustandsworte.
Bei Auswahl eines Telegramms über p0922 (p2079) wird über diesen Parameter die gerätespezifische Belegung der Bits in den Steuer- und Zustandsworten beeinflusst.

Wert:
0: SINAMICS
1: SIMODRIVE 611 universal

Abhängigkeit: Siehe auch: p0922, p2079

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: Bei p0922 (p2079) = 100 ... 199 wird automatisch p2038 = 1 gesetzt und das Ändern von p2038 gesperrt. Damit ist bei diesen Telegrammen unveränderlich der Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" eingestellt.

p2038 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	2	0

Beschreibung: Einstellung des Interface Mode der PROFIdrive Steuerworte und Zustandsworte.
Bei Auswahl eines Telegramms über p0922 (p2079) wird über diesen Parameter die gerätespezifische Belegung der Bits in den Steuer- und Zustandsworten beeinflusst.

Wert:
0: SINAMICS
2: VIK-NAMUR

Abhängigkeit: Siehe auch: p0922, p2079
Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.
Hinweis: - Bei p0922 (p2079) = 1, 350 ... 999 wird automatisch p2038 = 0 gesetzt.
 - Bei p0922 (p2079) = 20 wird automatisch p2038 = 2 gesetzt.
 p2038 kann dann nicht mehr geändert werden.

p2039	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl / Debug-Monitor Wahl		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Die serielle Schnittstelle für den Debug-Monitor ist COM1 (IBN-SS, RS232) oder COM2 (Feldbus-SS, RS485). Wert = 0: Deaktiviert Wert = 1: COM1, IBN-Protokoll ist deaktiviert Wert = 2: COM2, Feldbus ist deaktiviert Wert = 3: Reserviert		
Hinweis:	Wert = 2 ist nur bei Control Units mit RS485 als Feldbus-Schnittstelle möglich.		
p2040	Feldbus-SS Überwachungszeit / Feldbus t_Überw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min 0 [ms]	Max 1999999 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für die Überwachung der empfangenen Prozessdaten über Feldbus-Schnittstelle (Feldbus-SS). Werden innerhalb dieser Zeit keine Prozessdaten empfangen, so wird eine entsprechende Meldung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F01910		
Hinweis:	0: Die Überwachung ist ausgeschaltet.		
p2042	PROFIBUS Ident Nummer / PB Ident Nummer		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der PROFIBUS Ident Nummer (PNO-ID). SINAMICS kann mit verschiedenen Identitäten am PROFIBUS betrieben werden. Dies ermöglicht die Verwendung einer geräteunabhängigen PROFIBUS GSD (z. B. PROFIdrive VIK-NAMUR mit Ident Nummer 3AA0 hex).		
Wert:	0: SINAMICS 1: VIK-NAMUR		
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	Jede Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.		

r2043.0...2		BO: PROFIdrive PZD Zustand / PD PZD Zustand			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8	
CU250S_S_PN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2410	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:		Anzeige des PROFIdrive PZD Zustands.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Sollwertausfall	Ja	Nein	-
	02	Feldbus läuft	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: p2044			
Hinweis:		Mit Verwendung des Signals "Sollwertausfall" kann der Bus überwacht und auf Ausfall der Sollwerte applikations-spezifisch reagiert werden.			

p2044		PROFIdrive Störverzögerung / PD Störverz			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2410	
CU250S_V_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	0 [s]	100 [s]		0 [s]	
Beschreibung:		Einstellung der Verzögerungszeit zum Auslösen der Störung F01910 nach Sollwertausfall. Die Zeit bis zum Auslösen der Störung kann von der Applikation genutzt werden. Damit kann auf den Ausfall bei laufendem Antrieb reagiert werden (z. B. Notrückzug).			
Abhängigkeit:		Siehe auch: r2043 Siehe auch: F01910			

p2045		CI: PB/PN takt synchron Controller-Lebenszeichen Signalquelle / PB/PN Ctrl-LZ S_q			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: U32 / Integer16	
	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2410	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0	
Beschreibung:		Konnektoreingang für das Lebenszeichen des takt synchronen PROFIBUS/PROFINET-Controllers. Das Lebenszeichen wird an Bit 12 bis 15 erwartet. Bit 0 bis 11 werden nicht ausgewertet. Das Lebenszeichen wird normalerweise in PZD4 (Steuerwort 2) vom Controller empfangen.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p0925, r2065			
Achtung:		Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.			

p2047		PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit / PB Zus t_Überw			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_DP	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2410	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	0 [ms]	20000 [ms]		0 [ms]	
Beschreibung:		Einstellung der zusätzlichen Überwachungszeit für die Überwachung der empfangenen Prozessdaten über PROFIBUS. Die zusätzliche Überwachungszeit ermöglicht eine Überbrückung bei kurzzeitigen Busstörungen. Werden innerhalb dieser Zeit keine Prozessdaten empfangen, so wird eine entsprechende Meldung ausgegeben.			

Abhängigkeit: Siehe auch: F01910

Hinweis: Bei Controller STOP ist die zusätzliche Überwachungszeit nicht wirksam.

r2050[0...19] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2440, 2468
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Konnektorausgang zum Verschalten der vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD (Sollwerte) mit Wort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1
- [1] = PZD 2
- [2] = PZD 3
- [3] = PZD 4
- [4] = PZD 5
- [5] = PZD 6
- [6] = PZD 7
- [7] = PZD 8
- [8] = PZD 9
- [9] = PZD 10
- [10] = PZD 11
- [11] = PZD 12
- [12] = PZD 13
- [13] = PZD 14
- [14] = PZD 15
- [15] = PZD 16
- [16] = PZD 17
- [17] = PZD 18
- [18] = PZD 19
- [19] = PZD 20

Abhängigkeit: Siehe auch: r2060

Achtung: Bei mehrfacher Verschaltung eines Konnektorausgangs müssen alle Konnektoreingänge entweder den Datentyp Integer oder FloatingPoint haben.

Eine BICO-Verschaltung eines einzelnen PZD kann nur entweder auf r2050 oder r2060 erfolgen.

Hinweis: IF1: Interface 1

r2050[0...11] CO: PROFIdrive PZD empfangen Wort / PZD empf Wort

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Konnektorausgang zum Verschalten der vom Feldbus-Controller empfangenen PZD (Sollwerte) mit Wort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1
- [1] = PZD 2
- [2] = PZD 3
- [3] = PZD 4
- [4] = PZD 5
- [5] = PZD 6
- [6] = PZD 7
- [7] = PZD 8
- [8] = PZD 9
- [9] = PZD 10
- [10] = PZD 11
- [11] = PZD 12

p2051[0...27]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2470
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden PZD (Istwerte) mit Wort-Format.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8 [8] = PZD 9		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2061		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	IF1: Interface 1		

p2051[0...13]	CI: PROFIdrive PZD senden Wort / PZD send Wort		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2089[0] [1] 63[0] [2...13] 0
Beschreibung:	Auswahl der zum Feldbus-Controller zu sendenden PZD (Istwerte) mit Wort-Format.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8 [8] = PZD 9 [9] = PZD 10 [10] = PZD 11 [11] = PZD 12 [12] = PZD 13 [13] = PZD 14		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p2051[0...13]	CI: PROFIdrive PZD senden Wort / PZD send Wort		
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Auswahl der zum Feldbus-Controller zu sendenden PZD (Istwerte) mit Wort-Format.		

Index:

- [0] = PZD 1
- [1] = PZD 2
- [2] = PZD 3
- [3] = PZD 4
- [4] = PZD 5
- [5] = PZD 6
- [6] = PZD 7
- [7] = PZD 8
- [8] = PZD 9
- [9] = PZD 10
- [10] = PZD 11
- [11] = PZD 12
- [12] = PZD 13
- [13] = PZD 14

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2051[0...13] CI: PROFIdrive PZD senden Wort / PZD send Wort

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum Feldbus-Controller zu sendenden PZD (Istwerte) mit Wort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1
- [1] = PZD 2
- [2] = PZD 3
- [3] = PZD 4
- [4] = PZD 5
- [5] = PZD 6
- [6] = PZD 7
- [7] = PZD 8
- [8] = PZD 9
- [9] = PZD 10
- [10] = PZD 11
- [11] = PZD 12
- [12] = PZD 13
- [13] = PZD 14

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

r2053[0...27] IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort / IF1 Diag send Wort

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2450, 2470
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der an den PROFIdrive-Controller gesendeten PZD (Istwerte) mit Wort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1
- [1] = PZD 2
- [2] = PZD 3
- [3] = PZD 4
- [4] = PZD 5
- [5] = PZD 6
- [6] = PZD 7
- [7] = PZD 8
- [8] = PZD 9

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2051, p2061

Hinweis: IF1: Interface 1

r2053[0...13] PROFdrive Diagnose PZD senden Wort / Diag send Wort

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der an den Feldbus-Controller gesendeten PZD (Istwerte) mit Wort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1
- [1] = PZD 2
- [2] = PZD 3
- [3] = PZD 4
- [4] = PZD 5
- [5] = PZD 6
- [6] = PZD 7
- [7] = PZD 8
- [8] = PZD 9
- [9] = PZD 10
- [10] = PZD 11
- [11] = PZD 12
- [12] = PZD 13
- [13] = PZD 14

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

r2054 PROFIBUS Zustand / PB Zustand

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_DP	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2410
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Zustandsanzeige für die PROFIBUS-Schnittstelle.		
Wert:	0: Aus 1: Keine Verbindung (Baudrate suchen) 2: Verbindung OK (Baudrate gefunden) 3: Zyklische Verbindung mit Master (Data Exchange) 4: Zyklische Daten OK		

r2055[0...2] PROFIBUS Diagnose Standard / PB Diag Standard

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_DP	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2410
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Diagnoseanzeige für die PROFIBUS-Schnittstelle.		
Index:	[0] = Master Busadresse [1] = Master Input Gesamtlänge Byte [2] = Master Output Gesamtlänge Byte		

r2057 PROFIBUS Adressschalter Diagnose / PB Adr_schalt Diag

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_DP	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2410
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Einstellung des PROFIBUS-Adressschalters "DP ADDRESS" auf der Control Unit.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0918		

r2060[0...18] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / IF1 PZD empf DW

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2440, 2468
CU250S_S_PN	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Konnektorausgang zum Verschalten der vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD (Sollwerte) mit Doppelwort-Format.		
Index:	[0] = PZD 1 + 2 [1] = PZD 2 + 3 [2] = PZD 3 + 4 [3] = PZD 4 + 5 [4] = PZD 5 + 6 [5] = PZD 6 + 7 [6] = PZD 7 + 8 [7] = PZD 8 + 9 [8] = PZD 9 + 10 [9] = PZD 10 + 11 [10] = PZD 11 + 12 [11] = PZD 12 + 13		

[12] = PZD 13 + 14
 [13] = PZD 14 + 15
 [14] = PZD 15 + 16
 [15] = PZD 16 + 17
 [16] = PZD 17 + 18
 [17] = PZD 18 + 19
 [18] = PZD 19 + 20

Abhängigkeit: Siehe auch: r2050

Achtung: Bei mehrfacher Verschaltung eines Konnektorausgangs müssen alle Konnektoreingänge entweder den Datentyp Integer oder FloatingPoint haben.

Eine BICO-Verschaltung eines einzelnen PZD kann nur entweder auf r2050 oder r2060 erfolgen.

Es können maximal 4 Indizes von der Funktion "Trace" verwendet werden.

Hinweis: IF1: Interface 1

r2060[0...10] CO: PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / PZD empf DW

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2440, 2468
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Konnektorausgang zum Verschalten der vom Feldbus-Controller empfangenen PZD (Sollwerte) mit Doppelwort-Format.

Index:

[0] = PZD 1 + 2
 [1] = PZD 2 + 3
 [2] = PZD 3 + 4
 [3] = PZD 4 + 5
 [4] = PZD 5 + 6
 [5] = PZD 6 + 7
 [6] = PZD 7 + 8
 [7] = PZD 8 + 9
 [8] = PZD 9 + 10
 [9] = PZD 10 + 11
 [10] = PZD 11 + 12

Abhängigkeit: Siehe auch: r2050

Achtung: Bei mehrfacher Verschaltung eines Konnektorausgangs müssen alle Konnektoreingänge entweder den Datentyp Integer oder FloatingPoint haben.

Eine BICO-Verschaltung eines einzelnen PZD kann nur entweder auf r2050 oder r2060 erfolgen.

p2061[0...26] CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort / IF1 PZD send DW

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2470
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden PZD (Istwerte) mit Doppelwort-Format.

Index:

[0] = PZD 1 + 2
 [1] = PZD 2 + 3
 [2] = PZD 3 + 4
 [3] = PZD 4 + 5
 [4] = PZD 5 + 6
 [5] = PZD 6 + 7
 [6] = PZD 7 + 8
 [7] = PZD 8 + 9
 [8] = PZD 9 + 10

Abhängigkeit: Siehe auch: p2051

Achtung: Eine BICO-Verschaltung eines einzelnen PZD kann nur entweder mit p2051 oder p2061 erfolgen.
Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: IF1: Interface 1

p2061[0...12] CI: PROFIdrive PZD senden Doppelwort / PZD send DW

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2470
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum Feldbus-Controller zu sendenden PZD (Istwerte) mit Doppelwort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1 + 2
- [1] = PZD 2 + 3
- [2] = PZD 3 + 4
- [3] = PZD 4 + 5
- [4] = PZD 5 + 6
- [5] = PZD 6 + 7
- [6] = PZD 7 + 8
- [7] = PZD 8 + 9
- [8] = PZD 9 + 10
- [9] = PZD 10 + 11
- [10] = PZD 11 + 12
- [11] = PZD 12 + 13
- [12] = PZD 13 + 14

Abhängigkeit: Siehe auch: p2051

Achtung: Eine BICO-Verschaltung eines einzelnen PZD kann nur entweder mit p2051 oder p2061 erfolgen.
Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

r2063[0...26] IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort / IF1 Diag send DW

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2450, 2470
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der an den PROFIdrive-Controller gesendeten PZD (Istwerte) mit Doppelwort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1 + 2
- [1] = PZD 2 + 3
- [2] = PZD 3 + 4
- [3] = PZD 4 + 5
- [4] = PZD 5 + 6
- [5] = PZD 6 + 7
- [6] = PZD 7 + 8
- [7] = PZD 8 + 9
- [8] = PZD 9 + 10

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-

10	Bit 10	Ein	Aus	-
11	Bit 11	Ein	Aus	-
12	Bit 12	Ein	Aus	-
13	Bit 13	Ein	Aus	-
14	Bit 14	Ein	Aus	-
15	Bit 15	Ein	Aus	-
16	Bit 16	Ein	Aus	-
17	Bit 17	Ein	Aus	-
18	Bit 18	Ein	Aus	-
19	Bit 19	Ein	Aus	-
20	Bit 20	Ein	Aus	-
21	Bit 21	Ein	Aus	-
22	Bit 22	Ein	Aus	-
23	Bit 23	Ein	Aus	-
24	Bit 24	Ein	Aus	-
25	Bit 25	Ein	Aus	-
26	Bit 26	Ein	Aus	-
27	Bit 27	Ein	Aus	-
28	Bit 28	Ein	Aus	-
29	Bit 29	Ein	Aus	-
30	Bit 30	Ein	Aus	-
31	Bit 31	Ein	Aus	-

Achtung: Es können maximal 4 Indizes von der Funktion "Trace" verwendet werden.

Hinweis: IF1: Interface 1

r2063[0...12] PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort / Diag send DW

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2450, 2470
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der an den Feldbus-Controller gesendeten PZD (Istwerte) mit Doppelwort-Format.

Index:

- [0] = PZD 1 + 2
- [1] = PZD 2 + 3
- [2] = PZD 3 + 4
- [3] = PZD 4 + 5
- [4] = PZD 5 + 6
- [5] = PZD 6 + 7
- [6] = PZD 7 + 8
- [7] = PZD 8 + 9
- [8] = PZD 9 + 10
- [9] = PZD 10 + 11
- [10] = PZD 11 + 12
- [11] = PZD 12 + 13
- [12] = PZD 13 + 14

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-

13	Bit 13	Ein	Aus	-
14	Bit 14	Ein	Aus	-
15	Bit 15	Ein	Aus	-
16	Bit 16	Ein	Aus	-
17	Bit 17	Ein	Aus	-
18	Bit 18	Ein	Aus	-
19	Bit 19	Ein	Aus	-
20	Bit 20	Ein	Aus	-
21	Bit 21	Ein	Aus	-
22	Bit 22	Ein	Aus	-
23	Bit 23	Ein	Aus	-
24	Bit 24	Ein	Aus	-
25	Bit 25	Ein	Aus	-
26	Bit 26	Ein	Aus	-
27	Bit 27	Ein	Aus	-
28	Bit 28	Ein	Aus	-
29	Bit 29	Ein	Aus	-
30	Bit 30	Ein	Aus	-
31	Bit 31	Ein	Aus	-

Achtung: Es können maximal 4 Indizes von der Funktion "Trace" verwendet werden.

r2064[0...7] PB/PN Diagnose Taktsynchronität / PB/PN Diag Takt

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2410
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der vom PROFIBUS/PROFINET-Controller zuletzt empfangenen Parameter für die Taktsynchronität. Die Parameter für die Taktsynchronität werden mit der Busprojektierung erstellt und vom Controller zu Beginn des zyklischen Betriebs an das Device übertragen.

Index:
 [0] = Taktsynchronität aktiviert
 [1] = Bus-Zykluszeit (Tdp) [µs]
 [2] = Master-Zykluszeit (Tmapc) [µs]
 [3] = Zeitpunkt Istwerterfassung (Ti) [µs]
 [4] = Zeitpunkt Sollwerterfassung (To) [µs]
 [5] = Data Exchange Zeit (Tdx) [µs]
 [6] = PLL-Fenster (Tpll-w) [1/12 µs]
 [7] = PLL-Verzögerungszeit (Tpll-d) [1/12 µs]

r2065 PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose / PB/PN Ctrl-LZ Diag

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2410

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige, wie oft das Lebenszeichen des taktsynchronen PROFIBUS/PROFINET-Controllers zuletzt ausgefallen ist. Mit Überschreiten der in p0925 vorgegebenen Toleranz wird eine entsprechende Störung ausgelöst.

Abhängigkeit: Siehe auch: F01912

r2067[0...1]	PZD maximal verschaltet / PZD max versch		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige für das maximale verschaltete PZD in Empfangs-/Senderichtung. Index 0: Empfangen (r2050, r2060) Index 1: Senden (p2051, p2061)		
p2071	PROFIdrive SIC Anfang senden / SIC Anf send		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2423
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	26	0
Beschreibung:	Einstellung des Anfangs für das SIC-Telegramm (p60122) in den Sendeworten (r2051, r2061).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0922, p2079, p60122		
Hinweis:	Bei Einstellung p0922/p2079 wird der Wert auf das Ende des PZD-Telegramms voreingestellt. Bei p0922 gleich 999 und p2079 ungleich 999 kann der voreingestellte Wert vergrößert werden. Nach Änderung von p0922/p2079 muss der Wert erneut eingestellt werden.		
p2071	PROFIdrive SIC Anfang senden / SIC Anf send		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2423
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	12	0
Beschreibung:	Einstellung des Anfangs für das SIC-Telegramm (p60122) in den Sendeworten (r2051, r2061).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0922, p2079, p60122		
Hinweis:	Bei Einstellung p0922/p2079 wird der Wert auf das Ende des PZD-Telegramms voreingestellt. Bei p0922 gleich 999 und p2079 ungleich 999 kann der voreingestellte Wert vergrößert werden. Nach Änderung von p0922/p2079 muss der Wert erneut eingestellt werden.		
r2074[0...19]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / IF1 Diag Adr empf		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der PROFIBUS-Adresse des Senders, von dem das Prozessdatum (PZD) empfangen wird.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8 [8] = PZD 9 [9] = PZD 10		

[10] = PZD 11
 [11] = PZD 12
 [12] = PZD 13
 [13] = PZD 14
 [14] = PZD 15
 [15] = PZD 16
 [16] = PZD 17
 [17] = PZD 18
 [18] = PZD 19
 [19] = PZD 20

Hinweis: IF1: Interface 1
 Wertebereich:
 0 - 125: Busadresse des Senders
 65535: Nicht belegt

r2074[0...11] PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen / Diag Adr empf

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
------------	------------	-------------------------

-

-

-

Beschreibung: Anzeige der PROFIBUS-Adresse des Senders, von dem das Prozessdatum (PZD) empfangen wird.

Index: [0] = PZD 1
 [1] = PZD 2
 [2] = PZD 3
 [3] = PZD 4
 [4] = PZD 5
 [5] = PZD 6
 [6] = PZD 7
 [7] = PZD 8
 [8] = PZD 9
 [9] = PZD 10
 [10] = PZD 11
 [11] = PZD 12

Hinweis: Wertebereich:
 0 - 125: Busadresse des Senders
 65535: Nicht belegt

r2075[0...19] IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / IF1 Diag Offs empf

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
------------	------------	-------------------------

-

-

-

Beschreibung: Anzeige des Byte-Offsets des PZD im PROFIdrive-Empfangstelegramm (Controller Output).

Index: [0] = PZD 1
 [1] = PZD 2
 [2] = PZD 3
 [3] = PZD 4
 [4] = PZD 5
 [5] = PZD 6
 [6] = PZD 7
 [7] = PZD 8
 [8] = PZD 9
 [9] = PZD 10
 [10] = PZD 11

[11] = PZD 12
 [12] = PZD 13
 [13] = PZD 14
 [14] = PZD 15
 [15] = PZD 16
 [16] = PZD 17
 [17] = PZD 18
 [18] = PZD 19
 [19] = PZD 20

Hinweis: IF1: Interface 1
 Wertebereich:
 0 - 242: Byte-Offset
 65535: Nicht belegt

r2075[0...11] PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen / Diag Offs empf

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Byte-Offsets des PZD im PROFIdrive-Empfangstelegramm (Controller Output).

Index: [0] = PZD 1
 [1] = PZD 2
 [2] = PZD 3
 [3] = PZD 4
 [4] = PZD 5
 [5] = PZD 6
 [6] = PZD 7
 [7] = PZD 8
 [8] = PZD 9
 [9] = PZD 10
 [10] = PZD 11
 [11] = PZD 12

Hinweis: Wertebereich:
 0 - 242: Byte-Offset
 65535: Nicht belegt

r2076[0...27] IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / IF1 Diag Offs send

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Byte-Offsets des PZD im PROFIdrive-Sendetelegramm (Controller Input).

Index: [0] = PZD 1
 [1] = PZD 2
 [2] = PZD 3
 [3] = PZD 4
 [4] = PZD 5
 [5] = PZD 6
 [6] = PZD 7
 [7] = PZD 8
 [8] = PZD 9

Hinweis: IF1: Interface 1
Wertebereich:
0 - 242: Byte-Offset
65535: Nicht belegt

r2076[0...13]	PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden / Diag Offs send		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Byte-Offsets des PZD im PROFIdrive-Sendetelegramm (Controller Input).

Index:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14

Hinweis: Wertebereich:
0 - 242: Byte-Offset
65535: Nicht belegt

r2077[0...15]	PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen / PB Diag Quer Adr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Adressen der Slaves mit denen eine Verbindung über PROFIBUS Querverkehr projektiert ist.

p2079	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / PZD Telegr erw		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	999	999

Beschreibung: Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes.

Im Unterschied zu p0922 kann mit p2079 ein Telegramm eingestellt und nachträglich erweitert werden.

Wert:
1: Standard Telegramm 1, PZD-2/2
2: Standard Telegramm 2, PZD-4/4
3: Standard Telegramm 3, PZD-5/9
4: Standard Telegramm 4, PZD-6/14
102: SIEMENS Telegramm 102, PZD-6/10
103: SIEMENS Telegramm 102, PZD-7/15
999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO

Abhängigkeit: Siehe auch: p0922

Hinweis: Bei p0922 < 999 gilt:
p2079 hat den gleichen Wert und ist gesperrt. Alle im Telegramm enthaltenen Verschaltungen und Erweiterungen sind gesperrt.
Bei p0922 = 999 gilt:
p2079 kann frei eingestellt werden. Wird auch p2079 = 999 eingestellt, so sind alle Verschaltungen einstellbar.
Bei p0922 = 999 und p2079 < 999 gilt:
Die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen sind gesperrt. Das Telegramm kann jedoch erweitert werden.

p2079		PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / PZD Telegr erw	
CU250S_S_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_PN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	7	999	999
Beschreibung:	Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes. Im Unterschied zu p0922 kann mit p2079 ein Telegramm eingestellt und nachträglich erweitert werden.		
Wert:	7: Standard Telegramm 7, PZD-2/2 9: Standard Telegramm 9, PZD-10/5 110: SIEMENS Telegramm 110, PZD-12/7 111: SIEMENS Telegramm 111, PZD-12/12 999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0922		
Hinweis:	Bei p0922 < 999 gilt: p2079 hat den gleichen Wert und ist gesperrt. Alle im Telegramm enthaltenen Verschaltungen und Erweiterungen sind gesperrt. Bei p0922 = 999 gilt: p2079 kann frei eingestellt werden. Wird auch p2079 = 999 eingestellt, so sind alle Verschaltungen einstellbar. Bei p0922 = 999 und p2079 < 999 gilt: Die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen sind gesperrt. Das Telegramm kann jedoch erweitert werden.		

p2079		PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / PZD Telegr erw		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16	
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	1	999	1	
Beschreibung:	Einstellung des Sende- und Empfangstelegrammes. Im Unterschied zu p0922 kann mit p2079 ein Telegramm eingestellt und nachträglich erweitert werden.			
Wert:	1: Standard Telegramm 1, PZD-2/2 2: Standard Telegramm 2, PZD-4/4 3: Standard Telegramm 3, PZD-5/9 4: Standard Telegramm 4, PZD-6/14 20: Standard Telegramm 20, PZD-2/6 350: SIEMENS Telegramm 350, PZD-4/4 352: SIEMENS Telegramm 352, PZD-6/6 353: SIEMENS Telegramm 353, PZD-2/2, PKW-4/4 354: SIEMENS Telegramm 354, PZD-6/6, PKW-4/4 999: Freie Telegrammprojektierung mit BICO			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0922			

Hinweis: Bei p0922 < 999 gilt:
p2079 hat den gleichen Wert und ist gesperrt. Alle im Telegramm enthaltenen Verschaltungen und Erweiterungen sind gesperrt.
Bei p0922 = 999 gilt:
p2079 kann frei eingestellt werden. Wird auch p2079 = 999 eingestellt, so sind alle Verschaltungen einstellbar.
Bei p0922 = 999 und p2079 < 999 gilt:
Die im Telegramm enthaltenen Verschaltungen sind gesperrt. Das Telegramm kann jedoch erweitert werden.

p2080[0...15]		BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / Bin/Kon ZSW1	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits. Die einzelnen Bits werden zum Zustandswort 1 zusammengefasst.		
Index:	[0] = Bit 0 [1] = Bit 1 [2] = Bit 2 [3] = Bit 3 [4] = Bit 4 [5] = Bit 5 [6] = Bit 6 [7] = Bit 7 [8] = Bit 8 [9] = Bit 9 [10] = Bit 10 [11] = Bit 11 [12] = Bit 12 [13] = Bit 13 [14] = Bit 14 [15] = Bit 15		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2088, r2089		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p2080[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / Bin/Kon ZSW1			
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 899.0
			[1] 899.1
			[2] 899.2
			[3] 2139.3
			[4] 899.4
			[5] 899.5
			[6] 899.6
			[7] 2139.7
			[8] 2197.7
			[9] 899.9
			[10] 2199.1
			[11] 1407.7
			[12] 899.12
			[13] 2135.14
			[14] 2197.3
			[15] 2135.15
Beschreibung:	Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits. Die einzelnen Bits werden zum Zustandswort 1 zusammengefasst.		
Index:	[0] = Bit 0 [1] = Bit 1 [2] = Bit 2 [3] = Bit 3 [4] = Bit 4 [5] = Bit 5 [6] = Bit 6 [7] = Bit 7 [8] = Bit 8 [9] = Bit 9 [10] = Bit 10 [11] = Bit 11 [12] = Bit 12 [13] = Bit 13 [14] = Bit 14 [15] = Bit 15		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2088, r2089		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p2080[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / Bin/Kon ZSW1			
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits. Die einzelnen Bits werden zum Zustandswort 1 zusammengefasst.		
Index:	[0] = Bit 0 [1] = Bit 1 [2] = Bit 2 [3] = Bit 3		

[4] = Bit 4
 [5] = Bit 5
 [6] = Bit 6
 [7] = Bit 7
 [8] = Bit 8
 [9] = Bit 9
 [10] = Bit 10
 [11] = Bit 11
 [12] = Bit 12
 [13] = Bit 13
 [14] = Bit 14
 [15] = Bit 15

Abhängigkeit: Siehe auch: p2088, r2089

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2080[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / Bin/Kon ZSW1

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits.
 Die einzelnen Bits werden zum Zustandswort 1 zusammengefasst.

Index: [0] = Bit 0
 [1] = Bit 1
 [2] = Bit 2
 [3] = Bit 3
 [4] = Bit 4
 [5] = Bit 5
 [6] = Bit 6
 [7] = Bit 7
 [8] = Bit 8
 [9] = Bit 9
 [10] = Bit 10
 [11] = Bit 11
 [12] = Bit 12
 [13] = Bit 13
 [14] = Bit 14
 [15] = Bit 15

Abhängigkeit: Siehe auch: p2088, r2089

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2081[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2 / Bin/Kon ZSW2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits.
 Die einzelnen Bits werden zum Zustandswort 2 zusammengefasst.

Index: [0] = Bit 0
 [1] = Bit 1
 [2] = Bit 2
 [3] = Bit 3
 [4] = Bit 4
 [5] = Bit 5
 [6] = Bit 6
 [7] = Bit 7

[8] = Bit 8
 [9] = Bit 9
 [10] = Bit 10
 [11] = Bit 11
 [12] = Bit 12
 [13] = Bit 13
 [14] = Bit 14
 [15] = Bit 15

Abhängigkeit: Siehe auch: p2088, r2089

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: Bei takt synchronem Betrieb sind im Zustandswort 2 das Bit 12 bis 15 für die Übertragung des Lebenszeichens reserviert und dürfen nicht frei verschaltet werden.

p2082[0...15] **BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3 / Bin/Kon ZSW3**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits.
 Die einzelnen Bits werden zum freien Zustandswort 3 zusammengefasst.

Index: [0] = Bit 0
 [1] = Bit 1
 [2] = Bit 2
 [3] = Bit 3
 [4] = Bit 4
 [5] = Bit 5
 [6] = Bit 6
 [7] = Bit 7
 [8] = Bit 8
 [9] = Bit 9
 [10] = Bit 10
 [11] = Bit 11
 [12] = Bit 12
 [13] = Bit 13
 [14] = Bit 14
 [15] = Bit 15

Abhängigkeit: Siehe auch: p2088, r2089

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2083[0...15] **BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4 / Bin/Kon ZSW4**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits.
 Die einzelnen Bits werden zum freien Zustandswort 4 zusammengefasst.

Index: [0] = Bit 0
 [1] = Bit 1
 [2] = Bit 2
 [3] = Bit 3
 [4] = Bit 4
 [5] = Bit 5
 [6] = Bit 6
 [7] = Bit 7
 [8] = Bit 8
 [9] = Bit 9

[10] = Bit 10
 [11] = Bit 11
 [12] = Bit 12
 [13] = Bit 13
 [14] = Bit 14
 [15] = Bit 15

Abhängigkeit: Siehe auch: p2088, r2089

p2084[0...15] **BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5 / Bin/Kon ZSW5**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl der zum PROFIdrive-Controller zu sendenden Bits.
 Die einzelnen Bits werden zum freien Zustandswort 5 zusammengefasst.

Index: [0] = Bit 0
 [1] = Bit 1
 [2] = Bit 2
 [3] = Bit 3
 [4] = Bit 4
 [5] = Bit 5
 [6] = Bit 6
 [7] = Bit 7
 [8] = Bit 8
 [9] = Bit 9
 [10] = Bit 10
 [11] = Bit 11
 [12] = Bit 12
 [13] = Bit 13
 [14] = Bit 14
 [15] = Bit 15

Abhängigkeit: Siehe auch: p2088, r2089

p2088[0...4] **Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren / Bin/Kon ZSW inv**

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
CU250S_S_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der einzelnen Binektoreingänge des Binektor-Konnektor-Wandlers.

Index: [0] = Zustandswort 1
 [1] = Zustandswort 2
 [2] = Freies Zustandswort 3
 [3] = Freies Zustandswort 4
 [4] = Freies Zustandswort 5

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Invertiert	Nicht invertiert	-
	01	Bit 1	Invertiert	Nicht invertiert	-
	02	Bit 2	Invertiert	Nicht invertiert	-
	03	Bit 3	Invertiert	Nicht invertiert	-
	04	Bit 4	Invertiert	Nicht invertiert	-
	05	Bit 5	Invertiert	Nicht invertiert	-
	06	Bit 6	Invertiert	Nicht invertiert	-
	07	Bit 7	Invertiert	Nicht invertiert	-
	08	Bit 8	Invertiert	Nicht invertiert	-
	09	Bit 9	Invertiert	Nicht invertiert	-

10	Bit 10	Invertiert	Nicht invertiert	-
11	Bit 11	Invertiert	Nicht invertiert	-
12	Bit 12	Invertiert	Nicht invertiert	-
13	Bit 13	Invertiert	Nicht invertiert	-
14	Bit 14	Invertiert	Nicht invertiert	-
15	Bit 15	Invertiert	Nicht invertiert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2080, p2081, p2082, p2083, r2089

p2088[0...4] Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren / Bin/Kon ZSW inv

CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 1010 1000 0000 0000 bin
			[1...4] 0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der einzelnen Binektoreingänge des Binektor-Konnektor-Wandlers.

Index:
 [0] = Zustandswort 1
 [1] = Zustandswort 2
 [2] = Freies Zustandswort 3
 [3] = Freies Zustandswort 4
 [4] = Freies Zustandswort 5

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Invertiert	Nicht invertiert	-
	01	Bit 1	Invertiert	Nicht invertiert	-
	02	Bit 2	Invertiert	Nicht invertiert	-
	03	Bit 3	Invertiert	Nicht invertiert	-
	04	Bit 4	Invertiert	Nicht invertiert	-
	05	Bit 5	Invertiert	Nicht invertiert	-
	06	Bit 6	Invertiert	Nicht invertiert	-
	07	Bit 7	Invertiert	Nicht invertiert	-
	08	Bit 8	Invertiert	Nicht invertiert	-
	09	Bit 9	Invertiert	Nicht invertiert	-
	10	Bit 10	Invertiert	Nicht invertiert	-
	11	Bit 11	Invertiert	Nicht invertiert	-
	12	Bit 12	Invertiert	Nicht invertiert	-
	13	Bit 13	Invertiert	Nicht invertiert	-
	14	Bit 14	Invertiert	Nicht invertiert	-
	15	Bit 15	Invertiert	Nicht invertiert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2080, p2081, p2082, p2083, r2089

p2088[0...4] Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren / Bin/Kon ZSW inv

CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der einzelnen Binektoreingänge des Binektor-Konnektor-Wandlers.

Index:
 [0] = Zustandswort 1
 [1] = Zustandswort 2
 [2] = Freies Zustandswort 3
 [3] = Freies Zustandswort 4
 [4] = Freies Zustandswort 5

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Invertiert	Nicht invertiert	-
	01	Bit 1	Invertiert	Nicht invertiert	-
	02	Bit 2	Invertiert	Nicht invertiert	-
	03	Bit 3	Invertiert	Nicht invertiert	-

04	Bit 4	Invertiert	Nicht invertiert	-
05	Bit 5	Invertiert	Nicht invertiert	-
06	Bit 6	Invertiert	Nicht invertiert	-
07	Bit 7	Invertiert	Nicht invertiert	-
08	Bit 8	Invertiert	Nicht invertiert	-
09	Bit 9	Invertiert	Nicht invertiert	-
10	Bit 10	Invertiert	Nicht invertiert	-
11	Bit 11	Invertiert	Nicht invertiert	-
12	Bit 12	Invertiert	Nicht invertiert	-
13	Bit 13	Invertiert	Nicht invertiert	-
14	Bit 14	Invertiert	Nicht invertiert	-
15	Bit 15	Invertiert	Nicht invertiert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2080, p2081, p2082, p2083, r2089

p2088[0...4] Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren / Bin/Kon ZSW inv

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der einzelnen Binektoreingänge des Binektor-Konnektor-Wandlers.

Index:
 [0] = Zustandswort 1
 [1] = Zustandswort 2
 [2] = Freies Zustandswort 3
 [3] = Freies Zustandswort 4
 [4] = Freies Zustandswort 5

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Invertiert	Nicht invertiert	-
	01	Bit 1	Invertiert	Nicht invertiert	-
	02	Bit 2	Invertiert	Nicht invertiert	-
	03	Bit 3	Invertiert	Nicht invertiert	-
	04	Bit 4	Invertiert	Nicht invertiert	-
	05	Bit 5	Invertiert	Nicht invertiert	-
	06	Bit 6	Invertiert	Nicht invertiert	-
	07	Bit 7	Invertiert	Nicht invertiert	-
	08	Bit 8	Invertiert	Nicht invertiert	-
	09	Bit 9	Invertiert	Nicht invertiert	-
	10	Bit 10	Invertiert	Nicht invertiert	-
	11	Bit 11	Invertiert	Nicht invertiert	-
	12	Bit 12	Invertiert	Nicht invertiert	-
	13	Bit 13	Invertiert	Nicht invertiert	-
	14	Bit 14	Invertiert	Nicht invertiert	-
	15	Bit 15	Invertiert	Nicht invertiert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2080, p2081, p2082, p2083, r2089

r2089[0...4] CO: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden / Bin/Kon ZSW senden

	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2472
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Konnektorausgang zum Verschalten der Zustandswörter auf ein PZD-Sendewort.

Index:
 [0] = Zustandswort 1
 [1] = Zustandswort 2
 [2] = Freies Zustandswort 3
 [3] = Freies Zustandswort 4
 [4] = Freies Zustandswort 5

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2051, p2080, p2081, p2082, p2083

Hinweis: r2089 bildet zusammen mit p2080 bis p2084 fünf Binektor-Konnektor-Wandler.

r2090.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise / IF1 PZD1 empf bitw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468	
CU250S_S_PN				

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD1 (normalerweise Steuerwort 1).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Hinweis: IF1: Interface 1

r2090.0...15	BO: PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise / PZD1 empf bitw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468	
CU250S_V_PN				

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD1 (normalerweise Steuerwort 1).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

r2091.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise / IF1 PZD2 empf bitw			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468	
CU250S_S_PN				

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD2.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Hinweis: IF1: Interface 1

r2091.0...15	BO: PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise / PZD2 empf bitw			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468	
CU250S_V_PN				

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD2.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-

04	Bit 4	Ein	Aus	-
05	Bit 5	Ein	Aus	-
06	Bit 6	Ein	Aus	-
07	Bit 7	Ein	Aus	-
08	Bit 8	Ein	Aus	-
09	Bit 9	Ein	Aus	-
10	Bit 10	Ein	Aus	-
11	Bit 11	Ein	Aus	-
12	Bit 12	Ein	Aus	-
13	Bit 13	Ein	Aus	-
14	Bit 14	Ein	Aus	-
15	Bit 15	Ein	Aus	-

r2092.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise / IF1 PZD3 empf bitw

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD3.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Hinweis: IF1: Interface 1

r2092.0...15 BO: PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise / PZD3 empf bitw

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD3.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-

09	Bit 9	Ein	Aus	-
10	Bit 10	Ein	Aus	-
11	Bit 11	Ein	Aus	-
12	Bit 12	Ein	Aus	-
13	Bit 13	Ein	Aus	-
14	Bit 14	Ein	Aus	-
15	Bit 15	Ein	Aus	-

r2093.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise / IF1 PZD4 empf bitw

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD4 (normalerweise Steuerwort 2).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Hinweis: IF1: Interface 1

r2093.0...15 BO: PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise / PZD4 empf bitw

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten des vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD4 (normalerweise Steuerwort 2).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-

12	Bit 12	Ein	Aus	-
13	Bit 13	Ein	Aus	-
14	Bit 14	Ein	Aus	-
15	Bit 15	Ein	Aus	-

r2094.0...15 BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Weiterverschalten eines vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD-Wortes.
Die Auswahl des PZD erfolgt mit p2099[0].

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2099

r2095.0...15 BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Binektorausgang zum bitweise Verschalten eines vom PROFIdrive-Controller empfangenen PZD Wortes.
Die Auswahl des PZD erfolgt mit p2099[1].

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-
	01	Bit 1	Ein	Aus	-
	02	Bit 2	Ein	Aus	-
	03	Bit 3	Ein	Aus	-
	04	Bit 4	Ein	Aus	-
	05	Bit 5	Ein	Aus	-
	06	Bit 6	Ein	Aus	-
	07	Bit 7	Ein	Aus	-
	08	Bit 8	Ein	Aus	-
	09	Bit 9	Ein	Aus	-
	10	Bit 10	Ein	Aus	-
	11	Bit 11	Ein	Aus	-
	12	Bit 12	Ein	Aus	-
	13	Bit 13	Ein	Aus	-
	14	Bit 14	Ein	Aus	-
	15	Bit 15	Ein	Aus	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2099

p2098[0...1] Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren / Kon/Bin Ausg inv

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung der einzelnen Binektorausgänge des Konnektor-Binektor-Wandlers.
Mit p2098[0] werden die Signale von CI: p2099[0] beeinflusst.
Mit p2098[1] werden die Signale von CI: p2099[1] beeinflusst.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Invertiert	Nicht invertiert	-
	01	Bit 1	Invertiert	Nicht invertiert	-
	02	Bit 2	Invertiert	Nicht invertiert	-
	03	Bit 3	Invertiert	Nicht invertiert	-
	04	Bit 4	Invertiert	Nicht invertiert	-
	05	Bit 5	Invertiert	Nicht invertiert	-
	06	Bit 6	Invertiert	Nicht invertiert	-
	07	Bit 7	Invertiert	Nicht invertiert	-
	08	Bit 8	Invertiert	Nicht invertiert	-
	09	Bit 9	Invertiert	Nicht invertiert	-
	10	Bit 10	Invertiert	Nicht invertiert	-
	11	Bit 11	Invertiert	Nicht invertiert	-
	12	Bit 12	Invertiert	Nicht invertiert	-
	13	Bit 13	Invertiert	Nicht invertiert	-
	14	Bit 14	Invertiert	Nicht invertiert	-
	15	Bit 15	Invertiert	Nicht invertiert	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r2094, r2095, p2099

p2099[0...1] CI: Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle / Kon/Bin S_q

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2468
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Konnektor-Binektor-Wandler.
Als Signalquelle kann ein PZD-Empfangswort ausgewählt werden. Die Signale stehen zur bitweisen Weiterver-
schaltung zur Verfügung.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2094, r2095

Hinweis: Von der über den Konnektoreingang eingestellten Signalquelle werden die entsprechenden unteren 16 Bit gewan-
delt.

p2099[0...1] bildet zusammen mit r2094.0...15 und r2095.0...15 zwei Konnektor-Binektor-Wandler:
Konnektoreingang p2099[0] nach Binektorausgang r2094.0...15
Konnektoreingang p2099[1] nach Binektorausgang r2095.0...15

p2100[0...19] Störungsnummer für Störreaktion einstellen / Stör_nr Störreakt

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
Min	Max	Werkseinstellung
0	65535	0

Beschreibung: Auswahl der Störungen, bei denen die Störreaktion geändert werden soll.

Abhängigkeit: Auswahl der Störung und Einstellung der gewünschten Störreaktion erfolgt unter dem gleichen Index.
Siehe auch: p2101

Achtung: Das Umparametrieren der Störreaktion einer Störung ist in folgenden Fällen nicht möglich:

- Bei nicht existierender Störungsnummer.
- Der Meldungstyp ist nicht "Störung" (F).

Hinweis: Bei anstehender Störung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Störung wirksam.

p2101[0...19]		Einstellung Störreaktion / Störreaktion	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Störreaktion für die ausgewählte Störung.		
Wert:	0: KEINE 1: AUS1 2: AUS2 3: AUS3 4: STOP1 (In Vorbereitung) 5: STOP2 6: Gleichstrombremsung 7: GEBER (p0491)		
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung und Einstellung der gewünschten Störreaktion erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2100		
Hinweis:	Bei anstehender Störung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Störung wirksam. Die Störreaktion kann nur bei Störungen mit entsprechender Kennzeichnung geändert werden (siehe Listenhandbuch Kapitel "Störungen und Warnungen"). Beispiel: F12345 und Störreaktion = AUS3 (AUS1, AUS2, KEINE) --> Die voreingestellte Störreaktion AUS3 kann in AUS1, AUS2 oder KEINE geändert werden. Zu Wert = 1 (AUS1): Bremsen an der Hochlaufgeber-Rücklauftrampe und anschließende Impulssperre. Zu Wert = 2 (AUS2): Interne/Externe Impulssperre. Zu Wert = 3 (AUS3): Bremsen an der AUS3-Rücklauftrampe und anschließende Impulssperre. Zu Wert = 5 (STOP2): n_soll = 0 Zu Wert = 6 (DCBRK): Der Wert kann nur bei p1231 = 3, 4 für alle Motordatensätze eingestellt werden. a) Für Synchronmotoren (p0300 = 2xx, 4xx) wird diese Funktion nicht unterstützt. b) Für Asynchronmotoren (p0300 = 1xx) wird die Gleichstrombremsung ausgelöst. Zu Wert = 7 (GEBER (p0491)): Die in p0491 eingestellte Störreaktion wird gegebenenfalls ausgeführt.		

p2101[0...19]		Einstellung Störreaktion / Störreaktion	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Störreaktion für die ausgewählte Störung.		

Wert:	0: KEINE 1: AUS1 2: AUS2 3: AUS3 5: STOP2 6: Ankerkurzschluss intern/Gleichstrombremsung
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung und Einstellung der gewünschten Störreaktion erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2100
Hinweis:	Bei anstehender Störung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Störung wirksam. Die Störreaktion kann nur bei Störungen mit entsprechender Kennzeichnung geändert werden. Beispiel: F12345 und Störreaktion = KEINE (AUS1, AUS2) --> Die Störreaktion KEINE kann in AUS1 oder AUS2 geändert werden. Zu Wert = 1 (AUS1): Bremsen an der Hochlaufgeber-Rücklauf rampe und anschließende Impulssperre. Zu Wert = 2 (AUS2): Interne/Externe Impulssperre. Zu Wert = 3 (AUS3): Bremsen an der AUS3-Rücklauf rampe und anschließende Impulssperre. Zu Wert = 5 (STOP2): n_soll = 0 Zu Wert = 6 (Ankerkurzschluss intern/Gleichstrombremsung): Dieser Wert kann nur bei p1231 = 4 für alle Antriebsdatensätze eingestellt werden. a) Für Synchronmotoren ist Gleichstrombremsung nicht möglich. b) Für Asynchronmotoren ist Gleichstrombremsung möglich.

p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678
CU250S_S_PN	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		
p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 2090.7 [1] 722.2 [2] 2090.7 [3] 2090.7
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		

p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren		
CU250S_V_DP (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 722.2 [1] 0 [2] 0 [3] 0
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		
p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 722.2 [1] 0 [2] 0 [3] 0
Beschreibung:	Einstellung der ersten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		
p2104[0...n]	BI: 2. Quittieren Störungen / 2. Quittieren		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546, 8060
CU250S_S_PN			
CU250S_V			
CU250S_V_CAN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der zweiten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		
p2104[0...n]	BI: 2. Quittieren Störungen / 2. Quittieren		
CU250S_V_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546, 8060
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 722.2 [1] 0 [2] 0 [3] 0
Beschreibung:	Einstellung der zweiten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		

p2105[0...n]	BI: 3. Quittieren Störungen / 3. Quittieren		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546, 8060
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der dritten Signalquelle für das Quittieren von Störungen.		
Hinweis:	Das Quittieren von Störungen wird mit einem 0/1-Signal ausgelöst.		
p2106[0...n]	BI: Externe Störung 1 / Externe Störung 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Störung 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07860		
Hinweis:	Eine externe Störung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst. Wird diese Störung an der Control Unit ausgelöst, so wird sie an alle vorhandene Antriebsobjekte weitergeleitet.		
p2106[0...n]	BI: Externe Störung 1 / Externe Störung 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Störung 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07860		
Hinweis:	Eine externe Störung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst.		
p2107[0...n]	BI: Externe Störung 2 / Externe Störung 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Störung 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07861		
Hinweis:	Eine externe Störung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst. Wird diese Störung an der Control Unit ausgelöst, so wird sie an alle vorhandene Antriebsobjekte weitergeleitet.		

p2107[0...n]	Bl: Externe Störung 2 / Externe Störung 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Störung 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07861		
Hinweis:	Eine externe Störung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst.		
p2108[0...n]	Bl: Externe Störung 3 / Externe Störung 3		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Störung 3. Die Externe Störung 3 wird durch folgende UND-Verknüpfung ausgelöst: - Bl: p2108 negiert - Bl: p3111 - Bl: p3112 negiert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3110, p3111, p3112 Siehe auch: F07862		
Hinweis:	Eine externe Störung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst. Wird diese Störung an der Control Unit ausgelöst, so wird sie an alle vorhandene Antriebsobjekte weitergeleitet.		
p2108[0...n]	Bl: Externe Störung 3 / Externe Störung 3		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Störung 3. Die Externe Störung 3 wird durch folgende UND-Verknüpfung ausgelöst: - Bl: p2108 negiert - Bl: p3111 - Bl: p3112 negiert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3110, p3111, p3112 Siehe auch: F07862		
Hinweis:	Eine externe Störung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst.		

r2109[0...63]	Störzeit behoben in Millisekunden / t_Stör behob ms		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_S_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Störung behoben wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2114, r2130, r2133, r2136, r3122		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2136 (Tage) und r2109 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Der Aufbau des Störpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r0945 dargestellt.		
r2109[0...63]	Störzeit behoben in Millisekunden / t_Stör behob ms		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8060
CU250S_V_PN			
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Störung behoben wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2130, r2133, r2136		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2136 (Tage) und r2109 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Der Aufbau des Störpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r0945 dargestellt.		
r2110[0...63]	Warnnummer / Warnnummer		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Dieser Parameter ist identisch mit r2122.		
p2111	Warnungen Zähler / Warnungen Zähler		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Anzahl der aufgetretenen Warnungen nach dem letzten Zurücksetzen.		
Abhängigkeit:	Mit p2111 = 0 setzen wird folgendes ausgelöst: - Alle gegangenen Warnungen des Warnpuffers [0...7] werden in die Warnhistorie [8...63] übernommen. - Der Warnpuffer [0...7] wird gelöscht. Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125		
Hinweis:	Der Parameter wird bei POWER ON auf 0 zurückgesetzt.		

p2112[0...n]	BI: Externe Warnung 1 / Externe Warnung 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Warnung 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A07850		
Hinweis:	Eine externe Warnung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst.		
r2114[0...1]	Systemlaufzeit gesamt / Systemlaufzeit ges		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der gesamten Systemlaufzeit des Antriebsgeräts. Die Zeit setzt sich aus r2114[0] (Millisekunden) und r2114[1] (Tage) zusammen. Nachdem r2114[0] den Wert 86.400.000 ms (24 Stunden) erreicht hat, wird dieser Wert zurückgesetzt und r2114[1] inkrementiert.		
Index:	[0] = Millisekunden [1] = Tage		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0948, r2109, r2123, r2125, r2130, r2136, r2145, r2146		
Hinweis:	Die Zählerwerte werden beim Ausschalten der Elektronikstromversorgung gespeichert. Nach dem Einschalten des Antriebsgeräts laufen die Zähler mit dem zuletzt gespeicherten Wert weiter.		
p2116[0...n]	BI: Externe Warnung 2 / Externe Warnung 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Warnung 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A07851		
Hinweis:	Eine externe Warnung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst.		
p2117[0...n]	BI: Externe Warnung 3 / Externe Warnung 3		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Externe Warnung 3.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A07852		
Hinweis:	Eine externe Warnung wird mit einem 1/0-Signal ausgelöst.		

p2118[0...19]	Meldungsnummer für Meldungstyp einstellen / Meld_nr Meld_typ		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Auswahl der Störungen oder Warnungen, bei denen der Typ der Meldung geändert werden soll.		
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung oder Warnung und Einstellung des gewünschten Typs der Meldung erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2119		
Achtung:	Das Umparametrieren des Meldungstyps ist in folgenden Fällen nicht möglich: - Bei keiner existierenden Meldungsnummer.		
Hinweis:	Bei anstehender Meldung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Meldung wirksam.		
p2119[0...19]	Einstellung Meldungstyp / Meldungstyp		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Typs der Meldung für die ausgewählte Störung oder Warnung.		
Wert:	1: Störung (F, englisch Fault) 2: Warnung (A, englisch Alarm) 3: Keine Meldung (N, englisch No Report)		
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung oder Warnung und Einstellung des gewünschten Typs der Meldung erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2118		
Hinweis:	Bei anstehender Meldung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Meldung wirksam. Der Typ der Meldung kann nur bei Meldungen mit entsprechender Kennzeichnung geändert werden. Beispiel: F12345(A) --> Die Störung F12345 kann in eine Warnung A12345 geändert werden. In diesem Fall wird automatisch die eventuell in p2100[0...19] und p2126[0...19] eingetragene Meldungsnummer entfernt.		
r2120	CO: Summe Stör- und Warnpufferänderungen / Summe Puffer geä		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Summe aller Stör- und Warnpufferänderungen im Antriebsgerät.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0944, r2121		

r2121	CO: Warnpufferänderungen Zähler / Warnpuffer geä		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Dieser Zähler wird bei jeder Veränderung des Warnpuffers inkrementiert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125		
r2122[0...63]	Warncode / Warncode		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Nummern der aufgetretenen Warnungen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3123		
Achtung:	Die Eigenschaften des Warnpuffers sind der entsprechenden Produktdokumentation zu entnehmen.		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Aufbau Warnpuffer (prinzipiell): r2122[0], r2124[0], r2123[0], r2125[0] --> Warnung 1 (älteste) ... r2122[7], r2124[7], r2123[7], r2125[7] --> Warnung 8 (neueste) Bei vollem Warnpuffer werden die gegangenen Warnungen in die Warnhistorie eingetragen: r2122[8], r2124[8], r2123[8], r2125[8] --> Warnung 1 (neueste) ... r2122[63], r2124[63], r2123[63], r2125[63] --> Warnung 56 (älteste)		
r2123[0...63]	Warnzeit gekommen in Millisekunden / t_Warn gek ms		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
CU250S_S_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Warnung aufgetreten ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2114, r2122, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3123		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2145 (Tage) und r2123 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Der Aufbau des Warnpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r2122 dargestellt.		
r2123[0...63]	Warnzeit gekommen in Millisekunden / t_Warn gek ms		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
CU250S_V_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Warnung aufgetreten ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2145 (Tage) und r2123 (Millisekunden).		

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).
Der Aufbau des Warnpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r2122 dargestellt.

r2124[0...63]	Warnwert / Warnwert		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Zusatzinformation der aufgetretenen Warnung (als Ganzzahl).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2125, r2134, r2145, r2146, r3123		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Der Aufbau des Warnpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r2122 dargestellt.		

r2125[0...63]	Warnzeit behoben in Millisekunden / t_Warn behob ms		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Warnung behoben wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2134, r2145, r2146, r3123		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2146 (Tage) und r2125 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Der Aufbau des Warnpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r2122 dargestellt.		

r2125[0...63]	Warnzeit behoben in Millisekunden / t_Warn behob ms		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8065
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Millisekunden, an der die Warnung behoben wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2134, r2145, r2146		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2146 (Tage) und r2125 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139). Der Aufbau des Warnpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r2122 dargestellt.		

p2126[0...19]	Störungsnummer für Quittiermodus einstellen / Stör_nr Quit_modus		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
Beschreibung:	Auswahl der Störungen, bei denen die Art der Quittierung geändert werden soll.		
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung und Einstellung der gewünschten Art der Quittierung erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2127		
Achtung:	Das Umparametrieren des Quittiermodus einer Störung ist in folgenden Fällen nicht möglich: - Störungsnummer existiert nicht. - Meldungstyp ist nicht "Störung" (F).		

Hinweis: Bei anstehender Störung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Störung wirksam.

p2127[0...19] Einstellung Quittiermodus / Quittiermodus			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
CU250S_S_PN			
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Art der Quittierung für die ausgewählte Störung.		
Wert:	1: Quittierung nur über POWER ON 2: Quittierung SOFORT nach Behebung der Fehlerursache 3: Quittierung nur bei IMPULSSPERRE		
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung und Einstellung der gewünschten Art der Quittierung erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2126		
Achtung:	Das Umparametrieren des Quittiermodus einer Störung ist nicht möglich in folgenden Fällen: - Bei keiner existierenden Störungsnummer. - Der Meldungstyp ist nicht "Störung" (F).		
Hinweis:	Bei anstehender Störung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Störung wirksam. Der Modus der Quittierung kann nur bei Störungen mit entsprechender Kennzeichnung geändert werden. Beispiel: F12345 und Quittiermodus = SOFORT (POWER ON) --> Der Quittiermodus kann von SOFORT in POWER ON geändert werden.		

p2127[0...19] Einstellung Quittiermodus / Quittiermodus			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8075
CU250S_V_PN			
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Art der Quittierung für die ausgewählte Störung.		
Wert:	1: Quittierung nur über POWER ON 2: Quittierung SOFORT nach Behebung der Fehlerursache		
Abhängigkeit:	Auswahl der Störung und Einstellung der gewünschten Art der Quittierung erfolgt unter dem gleichen Index. Siehe auch: p2126		
Achtung:	Das Umparametrieren des Quittiermodus einer Störung ist nicht möglich in folgenden Fällen: - Bei keiner existierenden Störungsnummer. - Der Meldungstyp ist nicht "Störung" (F).		
Hinweis:	Bei anstehender Störung ist eine Umparametrierung auch möglich. Die Änderung wird erst nach gegangener Störung wirksam. Der Modus der Quittierung kann nur bei Störungen mit entsprechender Kennzeichnung geändert werden. Beispiel: F12345 und Quittiermodus = SOFORT (POWER ON) --> Der Quittiermodus kann von SOFORT in POWER ON geändert werden.		

p2128[0...15]				
Auswahl Stör-/Warncode für Trigger / Meldungstrigger				
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1750, 8070	
Min		Max	Werkseinstellung	
0		65535	0	
Beschreibung:	Auswahl der Störungen oder Warnungen auf die getriggert werden kann.			
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2129			
<hr/>				
r2129.0...15				
CO/BO: Triggerwort für Störungen und Warnungen / Triggerwort				
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 8070	
Min		Max	Werkseinstellung	
-		-	-	
Beschreibung:	Triggersignal für die ausgewählten Störungen und Warnungen.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
	00	Triggersignal p2128[0]	Ein	Aus
	01	Triggersignal p2128[1]	Ein	Aus
	02	Triggersignal p2128[2]	Ein	Aus
	03	Triggersignal p2128[3]	Ein	Aus
	04	Triggersignal p2128[4]	Ein	Aus
	05	Triggersignal p2128[5]	Ein	Aus
	06	Triggersignal p2128[6]	Ein	Aus
	07	Triggersignal p2128[7]	Ein	Aus
	08	Triggersignal p2128[8]	Ein	Aus
	09	Triggersignal p2128[9]	Ein	Aus
	10	Triggersignal p2128[10]	Ein	Aus
	11	Triggersignal p2128[11]	Ein	Aus
	12	Triggersignal p2128[12]	Ein	Aus
	13	Triggersignal p2128[13]	Ein	Aus
	14	Triggersignal p2128[14]	Ein	Aus
	15	Triggersignal p2128[15]	Ein	Aus
Abhängigkeit:	Tritt eine der in p2128[n] ausgewählten Störungen bzw. Warnungen auf, so wird das jeweilige Bit dieses Binektor- ausgangs gesetzt. Siehe auch: p2128			
Hinweis:	CO: r2129 = 0 --> Keine der ausgewählten Meldungen ist aufgetreten. CO: r2129 > 0 --> Mindestens eine der ausgewählten Meldungen ist aufgetreten.			
<hr/>				
r2130[0...63]				
Störzeit gekommen in Tagen / t_Stör gek Tage				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060	
CU250S_S_PN	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Störung aufgetreten ist.			
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2114, r2133, r2136, r3122			
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2130 (Tage) und r0948 (Millisekunden).			
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).			

r2130[0...63]	Störzeit gekommen in Tagen / t_Stör gek Tage		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Störung aufgetreten ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2133, r2136		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2130 (Tage) und r0948 (Millisekunden). Der angezeigte Wert in p2130 bezieht sich auf den 01.01.1970.		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).		
r2131	CO: Aktueller Störcode / Aktueller Störcode		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Codes der ältesten noch aktiven Störung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3131, r3132		
Hinweis:	0: Keine Störung liegt an.		
r2131	CO: Aktueller Störcode / Aktueller Störcode		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Codes der ältesten noch aktiven Störung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3131, r3132		
Hinweis:	0: Keine Störung liegt an.		
r2132	CO: Aktueller Warncode / Aktueller Warncode		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Codes der zuletzt aufgetretenen Warnung.		
Hinweis:	0: Keine Warnung liegt an.		

r2132	CO: Aktueller Warncode / Aktueller Warncode				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Codes der zuletzt aufgetretenen Warnung.				
Hinweis:	0: Keine Warnung liegt an.				

r2133[0...63]	Störwert für Float-Werte / Störwert Float				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32		
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der Zusatzinformation der aufgetretenen Störung für Float-Werte.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2136				
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).				

r2134[0...63]	Warnwert für Float-Werte / Warnwert Float				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32		
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der Zusatzinformation der aufgetretenen Warnung für Float-Werte.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2145, r2146, r3123				
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).				

r2135.0...15	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2 / ZSW Stör/Warn 2				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2548		
CU250S_S_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des zweiten Zustandsworts der Störungen und Warnungen.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Störung Geber 1	Ja	Nein	-
	01	Störung Geber 2	Ja	Nein	-
	12	Störung Übertemperatur Motor	Ja	Nein	-
	13	Störung thermische Überlast Leistungsteil	Ja	Nein	-
	14	Warnung Übertemperatur Motor	Ja	Nein	-
	15	Warnung thermische Überlast Leistungsteil	Ja	Nein	-

r2135.12...15	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2 / ZSW Stör/Warn 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2548
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des zweiten Zustandsworts der Störungen und Warnungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	12	Störung Übertemperatur Motor	Ja	Nein	-
	13	Störung thermische Überlast Leistungsteil	Ja	Nein	-
	14	Warnung Übertemperatur Motor	Ja	Nein	-
	15	Warnung thermische Überlast Leistungsteil	Ja	Nein	-

r2136[0...63]	Störzeit behoben in Tagen / t_Stör behob Tage		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Störung behoben wurde.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2114, r2130, r2133, r3122

Achtung: Die Zeit setzt sich zusammen aus r2136 (Tage) und r2109 (Millisekunden).

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).

r2136[0...63]	Störzeit behoben in Tagen / t_Stör behob Tage		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Störung behoben wurde.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133

Achtung: Die Zeit setzt sich zusammen aus r2136 (Tage) und r2109 (Millisekunden).

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).

r2138.7...15	CO/BO: Steuerwort Störungen/Warnungen / STW Stör/Warn		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2546

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Steuerworts der Störungen und Warnungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	07	Störung quittieren	Ja	Nein	-
	10	Externe Warnung 1 (A07850) wirksam	Ja	Nein	-
	11	Externe Warnung 2 (A07851) wirksam	Ja	Nein	-
	12	Externe Warnung 3 (A07852) wirksam	Ja	Nein	-

13	Externe Störung 1 (F07860) wirksam	Ja	Nein	-
14	Externe Störung 2 (F07861) wirksam	Ja	Nein	-
15	Externe Störung 3 (F07862) wirksam	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p2103, p2104, p2105, p2106, p2107, p2108, p2112, p2116, p2117, p3110, p3111, p3112

r2139.0...12 CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1 / ZSW Stör/Warn 1

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2548
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des ersten Zustandsworts der Störungen und Warnungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Quittierung läuft	Ja	Nein	-
	01	Quittierung erforderlich	Ja	Nein	-
	03	Störung wirksam	Ja	Nein	-
	05	Safety Meldung wirksam	Ja	Nein	-
	06	Interne Meldung 1 wirksam	Ja	Nein	-
	07	Warnung wirksam	Ja	Nein	-
	08	Interne Meldung 2 wirksam	Ja	Nein	-
	11	Warnungsklasse Bit 0	High	Low	-
	12	Warnungsklasse Bit 1	High	Low	-

Hinweis: Zu Bit 03, 05, 07:
Diese Bits werden gesetzt, wenn mindestens eine Störung/Warnung auftritt. Der Eintrag in den Stör-/Warnpuffer erfolgt verzögert. Der Stör-/Warnpuffer sollte deshalb erst dann gelesen werden, wenn nach dem Auftreten von "Störung wirksam"/"Warnung wirksam" auch eine Änderung im Puffer erkannt wird (r0944, r9744, r2121).

Zu Bit 06, 08:
Diese Zustandsbits werden nur für interne Diagnosezwecke verwendet.

Zu Bit 11, 12:
Diese Zustandsbits dienen zur Einteilung in interne Warnungsklassen und dienen ausschließlich zu Diagnosezwecken bei einigen Automatisierungssystemen mit integrierter SINAMICS-Funktionalität.

r2139.0...12 CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1 / ZSW Stör/Warn 1

CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2548
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des ersten Zustandsworts der Störungen und Warnungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Quittierung läuft	Ja	Nein	-
	01	Quittierung erforderlich	Ja	Nein	-
	03	Störung wirksam	Ja	Nein	-
	06	Interne Meldung 1 wirksam	Ja	Nein	-
	07	Warnung wirksam	Ja	Nein	-
	08	Interne Meldung 2 wirksam	Ja	Nein	-
	11	Warnungsklasse Bit 0	High	Low	-
	12	Warnungsklasse Bit 1	High	Low	-

Hinweis: Zu Bit 03, 07:
Diese Bits werden gesetzt, wenn mindestens eine Störung/Warnung auftritt. Der Eintrag in den Stör-/Warnpuffer erfolgt verzögert. Der Stör-/Warnpuffer sollte deshalb erst dann gelesen werden, wenn nach dem Auftreten von "Störung wirksam"/"Warnung wirksam" auch eine Änderung im Puffer erkannt wird (r0944, r9744, r2121).

Zu Bit 06, 08:

Diese Zustandsbits werden nur für interne Diagnosezwecke verwendet.

Zu Bit 11, 12:

Diese Zustandsbits dienen zur Einteilung in interne Warnungsklassen und dienen ausschließlich zu Diagnosezwecken bei einigen Automatisierungssystemen mit integrierter SINAMICS-Funktionalität.

p2140[0...n]	Hysteresedrehzahl 2 / n_Hysterese 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 90.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für folgende Meldungen: " n_ist <= Drehzahlschwellwert 2" (BO: r2197.1) " n_ist > Drehzahlschwellwert 2" (BO: r2197.2)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2155, r2197		
p2141[0...n]	Drehzahlschwellwert 1 / n_schwellwert 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 5.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für die Meldung "f- oder n-Vergleichswert erreicht oder überschritten" (BO: r2199.1).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2142, r2199		
p2142[0...n]	Hysteresedrehzahl 1 / n_Hysterese 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für die Meldung "f- oder n-Vergleichswert erreicht oder überschritten" (BO: r2199.1).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2141, r2199		
p2144[0...n]	BI: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert) / Mot Block Frei neg		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die negierte Freigabe (0 = Freigabe) der Motorblockierüberwachung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2163, p2164, p2166, r2197, r2198 Siehe auch: F07900		
Hinweis:	Bei Verschaltung der Freigabe mit r2197.7 wird die Blockiermeldung unterdrückt, wenn keine Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung vorliegt.		

p2144[0...n]	BI: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert) / Mot Block Frei neg		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die negierte Freigabe (0 = Freigabe) der Motorblockierüberwachung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2163, p2164, p2166, r2197, r2198 Siehe auch: F07900		
Hinweis:	Bei Verschaltung der Freigabe mit r2197.7 wird die Blockiermeldung unterdrückt, wenn keine Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung vorliegt.		
r2145[0...63]	Warnzeit gekommen in Tagen / t_Warn gek Tage		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Warnung aufgetreten ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2146, r3123		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2145 (Tage) und r2123 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).		
r2145[0...63]	Warnzeit gekommen in Tagen / t_Warn gek Tage		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Warnung aufgetreten ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2146		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2145 (Tage) und r2123 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).		
r2146[0...63]	Warnzeit behoben in Tagen / t_Warn behob Tage		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Warnung behoben wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r3123		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2146 (Tage) und r2125 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).		

r2146[0...63]	Warnzeit behoben in Tagen / t_Warn behob Tage		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Systemlaufzeit in Tagen, an der die Warnung behoben wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145		
Achtung:	Die Zeit setzt sich zusammen aus r2146 (Tage) und r2125 (Millisekunden).		
Hinweis:	Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).		
p2148[0...n]	BI: Hochlaufgeber aktiv / HLG aktiv		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8011
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Signal "Hochlaufgeber aktiv" für folgende Meldungen: "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Ein" (BO: r2199.4) "Hoch-/Rücklauf beendet" (BO: r2199.5)		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Binektoreingang wird automatisch auf r1199.2 vorbelegt. Bei SERVO gilt: Die Vorbelegung durch die automatische Berechnung der Motor-/Regelungsparameter im Antrieb (p0340 = 1, 3, 5) erfolgt nur dann, wenn zum Zeitpunkt der Berechnung das Funktionsmodul "Sollwertkanal" (r0108.8 = 1) aktiviert ist. Ist die Berechnung in p0340 beim Parameterdownload nicht angewählt, wird der Parameter nicht vorbelegt.		
p2148[0...n]	BI: Hochlaufgeber aktiv / HLG aktiv		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8011
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Signal "Hochlaufgeber aktiv" für folgende Meldungen: "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Ein" (BO: r2199.4) "Hoch-/Rücklauf beendet" (BO: r2199.5)		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Binektoreingang wird standardmäßig automatisch mit r1199.2 verschaltet.		
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration / Überw Konfig		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010, 8013
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für Meldungen und Überwachungen.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Warnung A07903 freigeben	Ja	Nein	8010
	01	Lastüberwachung nur im 1. Quadranten	Ja	Nein	8013
	03	n_ist > p2155 eigene Hysterese	Ja	Nein	8010
	15	Automatische Parametrierung durchgeführt (p0340 = 1, p3900 > 0)	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r2197
Siehe auch: A07903

Hinweis: Zu Bit 00:
Bei gesetztem Bit wird mit r2197.7 = 0 (n_soll <> n_ist) die Warnung A07903 ausgegeben.
Zu Bit 01:
Bei gesetztem Bit wird die Lastüberwachung aufgrund der positiven Kennlinienparameter (p2182 ... p2190) nur noch im 1. Quadranten ausgeführt.
Zu Bit 03:
Bei gesetztem Bit werden r2197 Bit 1 und Bit 2 über getrennte Hysteresen ermittelt.
Zu Bit 15:
Das Bit zeigt an, ob die automatische Parametrierung (p0340 = 1, p3900 > 0) für die Parameter der erweiterten Überwachungsfunktionen durchgeführt wurde. Ist das Bit nicht gesetzt (z. B. beim Aktivieren der Konfiguration (p0108.15)), wird die Parametrierung beim Hochlauf automatisch durchgeführt, wenn bereits r3925.0 = 1 ist.

p2149[0...n] Überwachungen Konfiguration / Überw Konfig

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010, 8013
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 1001 bin

Beschreibung: Einstellung der Konfiguration für Meldungen und Überwachungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Warnung A07903 freigeben	Ja	Nein	8010
	01	Lastüberwachung nur im 1. Quadranten	Ja	Nein	8013
	03	n_ist > p2155 eigene Hysterese	Ja	Nein	8010
	05	Blockierüberwachung für geberlose Drehzahlregelung	Ja	Nein	8010

Abhängigkeit: Siehe auch: r2197
Siehe auch: A07903

Hinweis: Zu Bit 00:
Bei gesetztem Bit wird mit r2197.7 = 0 (n_soll <> n_ist) die Warnung A07903 ausgegeben.
Zu Bit 01:
Bei gesetztem Bit wird die Lastüberwachung aufgrund der positiven Kennlinienparameter (p2182 ... p2190) nur noch im 1. Quadranten ausgeführt.
Zu Bit 03:
Bei gesetztem Bit werden r2197 Bit 1 und Bit 2 über getrennte Hysteresen ermittelt.
Zu Bit 05: nur für Synchronmotoren
Bei gesetztem Bit wird der Wechsel in den drehzahlgesteuerten Betrieb durch Blockierung überwacht.

p2150[0...n]	Hysteresedrehzahl 3 / n_Hysteresese 3		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für folgende Meldungen: "n_ist < Drehzahlschwellwert 3" (BO: r2199.0) "n_soll >= 0" (BO: r2198.5) "n_ist >= 0" (BO: r2197.3)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2161, r2197, r2199		
p2151[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert für Meldungen / n_soll für Meldung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1438[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert für folgende Meldungen: "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7) "Hoch-/Rücklauf beendet" (BO: r2199.5) "n_soll < p2161" (BO: r2198.4) "n_soll > 0" (BO: r2198.5)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2197, r2198, r2199		
p2151[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert für Meldungen / n_soll für Meldung		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1170[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlsollwert für folgende Meldungen: "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7) "Hoch-/Rücklauf beendet" (BO: r2199.5) "n_soll < p2161" (BO: r2198.4) "n_soll > 0" (BO: r2198.5)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2197, r2198, r2199		

p2152[0...n]	Verzögerung für Vergleich $n > n_{\max}$ / Verz $n > n_{\max}$		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
Beschreibung:	Verzögerungszeit für den Vergleich der Drehzahl mit der Maximaldrehzahl.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1082, r1084, r1087, p2162		
p2153[0...n]	Drehzahlwertfilter Zeitkonstante / $n_{\text{ist_filt}}$ T		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante des PT1-Gliedes zur Glättung des Drehzahl-/Geschwindigkeitswertes. Die geglättete Istdrehzahl/-geschwindigkeit wird mit den Schwellwerten verglichen und dient ausschließlich für Meldungen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2169		
p2154[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert 2 / n_{soll} 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Drehzahlsollwert 2. Die Summe aus p2151 und p2154 wird für folgende Meldungen verwendet: "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_{Aus} " (r2197.7) "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_{Ein} " (r2199.4) "Hoch-/Rücklauf beendet" (r2199.5)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2151, r2197, r2199		
p2155[0...n]	Drehzahlschwellwert 2 / $n_{\text{schwellwert}}$ 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 900.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für folgende Meldungen: " $ n_{\text{ist}} \leq$ Drehzahlschwellwert 2" (BO: r2197.1) " $ n_{\text{ist}} >$ Drehzahlschwellwert 2" (BO: r2197.2)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2140, r2197		

p2156[0...n]	Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht / t_Ein Vergl_w err		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Einschaltverzögerungszeit für die Meldung "Vergleichswert erreicht" (BO: r2199.1).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2141, p2142, r2199		
p2156[0...n]	Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht / t_Ein Vergl_w err		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Einschaltverzögerungszeit für die Meldung "Vergleichswert erreicht" (BO: r2199.1).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2141, p2142, r2199		
p2157[0...n]	Drehzahlschwellwert 5 / n_schwellwert 5		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 900.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für folgende Meldungen: " n_ist <= Drehzahlschwellwert 5" (BO: r2198.0) " n_ist > Drehzahlschwellwert 5" (BO: r2198.1)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2150, p2158		
p2158[0...n]	Verzögerung für n_ist Vergleich mit Drehzahlschwellwert 5 / Verz n Vergl n_5		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 10 [ms]
Beschreibung:	Verzögerungszeit für den Vergleich der Drehzahl mit dem Drehzahlschwellwert 5 (P2157).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2150, p2157		

p2159[0...n]	Drehzahlschwellwert 6 / n_schwellwert 6		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 900.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für folgende Meldungen: " n_ist <= Drehzahlschwellwert 6" (BO: r2198.2) " n_ist > Drehzahlschwellwert 6" (BO: r2198.3)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2150, p2160		
p2160[0...n]	Verzögerung für n_ist Vergleich mit Drehzahlschwellwert 6 / Verz n Vergl n_6		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 10 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für den Vergleich der Drehzahl mit dem Drehzahlschwellwert 6 (p2159).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2150, p2159		
p2161[0...n]	Drehzahlschwellwert 3 / n_schwellwert 3		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 5.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für die Meldung " n_ist < Drehzahlschwellwert 3" (BO: r2199.0).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2150, r2199		
p2162[0...n]	Hysteresedrehzahl n_ist > n_max / Hyst n_ist>n_max		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 60000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für die Meldung "n_ist > n_max" (BO: r2197.6).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1084, r1087, r2197		
Achtung:	Bei p0322 = 0 gilt: p2162 <= 0.1 * p0311 Bei p0322 > 0 gilt: p2162 <= 1.02 * p0322 - p1082 Beim Verletzen einer der Bedingungen wird p2162 nach Verlassen des Inbetriebnahmemodus automatisch entsprechend verkleinert.		

Hinweis: Bei negativer Drehzahlgrenze (r1087) wirkt die Hysterese unterhalb des Grenzwertes und bei positiver Drehzahlgrenze (r1084) oberhalb des Grenzwertes.
Bei großen Überschwüngen im Bereich der Maximaldrehzahl (z. B. durch Lastabwurf), empfiehlt sich, wenn möglich die Dynamik des Drehzahlreglers zu erhöhen. Reicht dies nicht aus, kann die Hysterese p2162 nur dann über 10 Prozent der Nenndrehzahl vergrößert werden, wenn die Maximaldrehzahl (p0322) des Motors entsprechend größer ist als die Drehzahlgrenze in p1082.

p2162[0...n]		Hysteresedrehzahl n_ist > n_max / Hyst n_ist>n_max	
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 60000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für die Meldung "n_ist > n_max" (BO: r2197.6).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1084, r1087, r2197		
Achtung:	Bei p0322 = 0 gilt: p2162 <= 0.1 * p0311 Bei p0322 > 0 gilt: p2162 <= 1.02 * p0322 - p1082 Beim Verletzen einer der Bedingungen wird p2162 nach Verlassen des Inbetriebnahmemodus automatisch entsprechend verkleinert.		
Hinweis:	Bei negativer Drehzahlgrenze (r1087) wirkt die Hysterese unterhalb des Grenzwertes und bei positiver Drehzahlgrenze (r1084) oberhalb des Grenzwertes. Bei großen Überschwüngen im Bereich der Maximaldrehzahl (z. B. durch Lastabwurf), empfiehlt sich, wenn möglich die Dynamik des Drehzahlreglers zu erhöhen. Reicht dies nicht aus, kann die Hysterese p2162 nur dann über 10 Prozent der Nenndrehzahl vergrößert werden, wenn die Maximaldrehzahl (p0322) des Motors entsprechend größer ist als die Drehzahlgrenze in p1082.		

p2163[0...n]		Drehzahlschwellwert 4 / n_schwellwert 4	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8011
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 90.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2164, p2166, r2197		

p2163[0...n]		Drehzahlschwellwert 4 / n_schwellwert 4		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010	
CU250S_V_PN				
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 90.00 [1/min]	
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7).			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2164, p2166, r2197			

p2164[0...n]	Hysteresedrehzahl 4 / n_Hysteresese 4		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8011
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2163, p2166, r2197		
p2164[0...n]	Hysteresedrehzahl 4 / n_Hysteresese 4		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8010
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl (Bandbreite) für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2163, p2166, r2197		
p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist = n_soll / t_ver_aus n_i=n_so		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Ausschaltverzögerungszeit für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2163, p2164, r2197		
p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist = n_soll / t_ver_aus n_i=n_so		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Ausschaltverzögerungszeit für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus" (BO: r2197.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2163, p2164, r2197		

p2167[0...n]	Einschaltverzögerung $n_{ist} = n_{soll} / t_{Ein}$ $n_{ist}=n_{soll}$		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Einschaltverzögerungszeit für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_{Ein} " (BO: r2199.4).		
p2167[0...n]	Einschaltverzögerung $n_{ist} = n_{soll} / t_{Ein}$ $n_{ist}=n_{soll}$		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Einschaltverzögerungszeit für die Meldung "Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_{Ein} " (BO: r2199.4).		
r2169	CO: Drehzahlwert geglättet Meldungen / n_{ist} glatt Meld		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1750, 8010, 8012, 8013
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der geglätteten Istzahl für Meldungen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2153		
p2170[0...n]	Stromschwellwert / I_{schw}		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: p2002	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des Betrags des Stromschwellwerts für die Meldungen. " $I_{ist} \geq I_{schw}$ wert p2170" (BO: r2197.8) " $I_{ist} < I_{schw}$ wert p2170" (BO: r2198.8)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2171		

p2171[0...n]	Stromschwellwert erreicht Verzögerungszeit / t_ver I_schw err		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 10 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für den Vergleich von Stromistwert (r0068) mit Stromschwellwert (p2170).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2170		
p2172[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwellwert / Vdc Schwellwert		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: p2001	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [V]	Max 2000 [V]	Werkseinstellung 800 [V]
Beschreibung:	Einstellung des Zwischenkreisspannungsschwellwertes für folgende Meldungen: "Vdc_ist <= Vdc_schwellwert p2172" (BO: r2197.9) "Vdc_ist > Vdc_schwellwert p2172" (BO: r2197.10)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2173		
p2173[0...n]	Zwischenkreisspannung Vergleich Verzögerungszeit / t_ver Vdc		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 10 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für den Vergleich der Zwischenkreisspannung r0070 mit dem Schwellwert p2172.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2172		

p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1 / M_schwellwert 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 5.13 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung des Drehmomentschwellwertes für die Meldung "Momentensollwert < Drehmomentschwellwert 1" (BO: r2198.10).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2195, r2198		
p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1 / M_schwellwert 1		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 5.13 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung des Drehmomentschwellwertes für die Meldungen: "Momentenistwert > Drehmomentschwellwert 1 und n_soll erreicht" (BO: r2198.9) "Momentensollwert < Drehmomentschwellwert 1" (BO: r2198.10) "Momentenistwert > Drehmomentschwellwert 1" (BO: r2198.13)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2195, r2198		
p2175[0...n]	Motor blockiert Drehzahlschwelle / Mot block n_schw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8012
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 120.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahlschwelle für die Meldung "Motor blockiert" (BO: r2198.6).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p2177, r2198		
Hinweis:	Für geberlose Vektorregelung für Asynchronmotoren gilt: Das Blockieren des Motors kann bei kleinen Drehzahlen im drehzahlgesteuerten Betrieb (siehe p1755, p1756) nicht erkannt werden. Für geberlose Vektorregelung für permanenterregten Synchronmotoren gilt: Das Blockieren des Motors kann bei kleinen Drehzahlen im drehzahlgesteuerten Betrieb (siehe p1755, p1756) nur dann erkannt werden, wenn p2175 = p1755 und p1750 Bit 6 = 1 eingestellt wird.		

p2176[0...n]	Drehmomentschwellwert Vergleich Verzögerungszeit / M_schw Vergl T_Ver		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für den Vergleich von Drehmomentistwert (r0080) mit Drehmomentschwellwert 1 (p2174).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2174		
p2177[0...n]	Motor blockiert Verzögerungszeit / Mot block t_Ver		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 65.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Meldung "Motor blockiert" (BO: r2198.6).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p2175, r2198		
p2177[0...n]	Motor blockiert Verzögerungszeit / Mot block t_Ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 65.000 [s]	Werkseinstellung 3.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Meldung "Motor blockiert" (BO: r2198.6).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0500, p2175, r2198		
Hinweis:	Für geberlose Vektorregelung gilt: Das Blockieren des Motors kann bei kleinen Drehzahlen nur erkannt werden, wenn nicht in den drehzahlgesteuerten Betrieb gewechselt wird. Wenn dies der Fall ist, bevor die Zeit p2177 abgelaufen ist, muss p2177 entsprechend verringert werden (p2177 < p1758), um das Blockieren sicher zu erkennen. Als Abhilfe ist meistens auch möglich, p1750.6 zu setzen. Dies ist nur nicht erlaubt, wenn der Antrieb durch die Last an der Drehmomentgrenze langsam (Drehzahl unter p1755 für länger als p1758) reversiert wird.		
p2178[0...n]	Motor gekippt Verzögerungszeit / Mot gekippt t_Ver		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min 0.000 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 0.010 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Meldung "Motor gekippt" (BO: r2198.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2198		
Hinweis:	Die Kippüberwachung der Vektorregelung ist im drehzahlgesteuerten Betriebsbereich (siehe p1755, p1756) vom Schwellwert p1745 abhängig. Bei höheren Drehzahlen wird die Differenz zwischen Flusssollwert r0083 und Flusssistwert r0084 überwacht.		

p2179[0...n]	Ausgangslasterkennung Stromgrenze / Ausg_lasterk I_gr		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: p2002	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Aeff]	Max 1000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung der Stromgrenze für die Ausgangslasterkennung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2180		
Achtung:	Bei Synchronmotoren kann der Ausgangsstrom im Leerlauf nahezu Null werden.		
Hinweis:	Fehlende Ausgangslast liegt vor, wenn der Motor nicht angeschlossen ist oder ein Phasenausfall aufgetreten ist.		
p2180[0...n]	Fehlende Ausgangslast Verzögerungszeit / Keine Last t_Ver		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 2000 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit zum Erkennen einer fehlenden Ausgangslast.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2179		
p2181[0...n]	Lastüberwachung Reaktion / Lastüberw Reaktion		
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Reaktion bei der Auswertung der Lastüberwachung.		
Wert:	0: Lastüberwachung ausgeschaltet 1: A07920 bei Drehmoment/Drehzahl zu niedrig 2: A07921 bei Drehmoment/Drehzahl zu hoch 3: A07922 bei Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz 4: F07923 bei Drehmoment/Drehzahl zu niedrig 5: F07924 bei Drehmoment/Drehzahl zu hoch 6: F07925 bei Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2182, p2183, p2184, p2185, p2186, p2187, p2188, p2189, p2190, p2192, p2193, r2198, p3230, p3231 Siehe auch: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925		
Hinweis:	Die Reaktion der Störungen F07923 ... F07925 ist einstellbar. F07926 wird nur ausgewertet, wenn p2181 nicht Null ist.		

p2181[0...n] Lastüberwachung Reaktion / Lastüberw Reaktion			
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Reaktion bei der Auswertung der Lastüberwachung.		
Wert:	0: Lastüberwachung ausgeschaltet 1: A07920 bei Drehmoment/Drehzahl zu niedrig 2: A07921 bei Drehmoment/Drehzahl zu hoch 3: A07922 bei Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz 4: F07923 bei Drehmoment/Drehzahl zu niedrig 5: F07924 bei Drehmoment/Drehzahl zu hoch 6: F07925 bei Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2182, p2183, p2184, p2185, p2186, p2187, p2188, p2189, p2190, p2192, p2193, r2198, p3230, p3231 Siehe auch: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925		
Hinweis:	Die Reaktion der Störungen F07923 ... F07925 ist einstellbar. F07926 wird nur ausgewertet, wenn p2181 nicht Null ist. Die Einstellung des Parameters hat keine Auswirkung auf die Erzeugung der Störung F07936.		

p2182[0...n] Lastüberwachung Drehzahlschwelle 1 / n_schwelle 1			
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
CU250S_V (Erw Meld)			
CU250S_V_CAN (Erw Meld)			
CU250S_V_DP (Erw Meld)			
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 150.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung. Die Hüllkurve (obere und untere Hüllkurve) wird auf Basis von 3 Drehzahlschwellen wie folgt festgelegt: p2182 (n_schwelle 1) --> p2185 (M_schwelle 1 oben), p2186 (M_schwelle 1 unten) p2183 (n_schwelle 2) --> p2187 (M_schwelle 2 oben), p2188 (M_schwelle 2 unten) p2184 (n_schwelle 3) --> p2189 (M_schwelle 3 oben), p2190 (M_schwelle 3 unten)		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2182 < p2183 < p2184 Siehe auch: p2183, p2184, p2185, p2186		
Hinweis:	Damit die Lastüberwachung zuverlässig ansprechen kann, sollte die Drehzahlschwelle p2182 immer kleiner eingestellt sein, als die minimale zu überwachende Drehzahl des Motors.		

p2183[0...n] Lastüberwachung Drehzahlschwelle 2 / n_schwelle 2

CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
CU250S_V (Erw Meld)			
CU250S_V_CAN (Erw Meld)			
CU250S_V_DP (Erw Meld)			
CU250S_V_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	900.00 [1/min]

Beschreibung: Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.
Die Hüllkurve (obere und untere Hüllkurve) wird auf Basis von 3 Drehzahlschwellen wie folgt festgelegt:
p2182 (n_schwelle 1) --> p2185 (M_schwelle 1 oben), p2186 (M_schwelle 1 unten)
p2183 (n_schwelle 2) --> p2187 (M_schwelle 2 oben), p2188 (M_schwelle 2 unten)
p2184 (n_schwelle 3) --> p2189 (M_schwelle 3 oben), p2190 (M_schwelle 3 unten)

Abhängigkeit: Es gilt: p2182 < p2183 < p2184
Siehe auch: p2182, p2184, p2187, p2188

p2184[0...n] Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3 / n_schwelle 3

CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
CU250S_V (Erw Meld)			
CU250S_V_CAN (Erw Meld)			
CU250S_V_DP (Erw Meld)			
CU250S_V_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	1500.00 [1/min]

Beschreibung: Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.
Die Hüllkurve (obere und untere Hüllkurve) wird auf Basis von 3 Drehzahlschwellen wie folgt festgelegt:
p2182 (n_schwelle 1) --> p2185 (M_schwelle 1 oben), p2186 (M_schwelle 1 unten)
p2183 (n_schwelle 2) --> p2187 (M_schwelle 2 oben), p2188 (M_schwelle 2 unten)
p2184 (n_schwelle 3) --> p2189 (M_schwelle 3 oben), p2190 (M_schwelle 3 unten)

Abhängigkeit: Es gilt: p2182 < p2183 < p2184
Siehe auch: p2182, p2183, p2189, p2190

Hinweis: Damit die Lastüberwachung zuverlässig ansprechen kann, sollte die Drehzahlschwelle p2184 immer größer eingestellt sein, als die maximale zu überwachende Drehzahl des Motors.

p2185[0...n] Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben / M_schwelle 1 oben			
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment / Geschwindigkeit/Kraft-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2185 > p2186 Siehe auch: p2182, p2186		
Hinweis:	Die obere Hüllkurve wird durch p2185, p2187 und p2189 festgelegt.		

p2185[0...n] Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben / M_schwelle 1 oben			
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2185 > p2186 Siehe auch: p2182, p2186		
Hinweis:	Die obere Hüllkurve wird durch p2185, p2187 und p2189 festgelegt.		

p2186[0...n] Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten / M_schwelle 1 unten			
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment / Geschwindigkeit/Kraft-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2186 < p2185 Siehe auch: p2182, p2185		
Hinweis:	Die untere Hüllkurve wird durch p2186, p2188 und p2190 festgelegt.		

p2186[0...n] Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten / M_schwelle 1 unten			
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2186 < p2185 Siehe auch: p2182, p2185		
Hinweis:	Die untere Hüllkurve wird durch p2186, p2188 und p2190 festgelegt.		

p2187[0...n] Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben / M_schwelle 2 oben			
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment / Geschwindigkeit/Kraft-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2187 > p2188 Siehe auch: p2183, p2188		
Hinweis:	Die obere Hüllkurve wird durch p2185, p2187 und p2189 festgelegt.		

p2187[0...n] Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben / M_schwelle 2 oben			
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2187 > p2188 Siehe auch: p2183, p2188		
Hinweis:	Die obere Hüllkurve wird durch p2185, p2187 und p2189 festgelegt.		

p2188[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten / M_schwelle 2 unten		
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment / Geschwindigkeit/Kraft-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2188 < p2187 Siehe auch: p2183, p2187		
Hinweis:	Die untere Hüllkurve wird durch p2186, p2188 und p2190 festgelegt.		
p2188[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten / M_schwelle 2 unten		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2188 < p2187 Siehe auch: p2183, p2187		
Hinweis:	Die untere Hüllkurve wird durch p2186, p2188 und p2190 festgelegt.		
p2189[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben / M_schwelle 3 oben		
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]
Beschreibung:	Einstellung der Drehzahl/Drehmoment / Geschwindigkeit/Kraft-Hüllkurve für die Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Es gilt: p2189 > p2190 Siehe auch: p2184, p2190		
Hinweis:	Die obere Hüllkurve wird durch p2185, p2187 und p2189 festgelegt.		

p2189[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben / M_schwelle 3 oben		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	10000000.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.

Abhängigkeit: Es gilt: p2189 > p2190

Siehe auch: p2184, p2190

Hinweis: Die obere Hüllkurve wird durch p2185, p2187 und p2189 festgelegt.

p2190[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten / M_schwelle 3 unten		
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung der Drehzahl/Drehmoment / Geschwindigkeit/Kraft-Hüllkurve für die Lastüberwachung.

Abhängigkeit: Es gilt: p2190 < p2189

Siehe auch: p2184, p2189

Hinweis: Die untere Hüllkurve wird durch p2186, p2188 und p2190 festgelegt.

p2190[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten / M_schwelle 3 unten		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung der Drehzahl/Drehmoment-Hüllkurve für die Lastüberwachung.

Abhängigkeit: Es gilt: p2190 < p2189

Siehe auch: p2184, p2189

Hinweis: Die untere Hüllkurve wird durch p2186, p2188 und p2190 festgelegt.

p2192[0...n] Lastüberwachung Verzögerungszeit / Lastüberw t_Ver

CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
CU250S_V (Erw Meld)			
CU250S_V_CAN (Erw Meld)			
CU250S_V_DP (Erw Meld)			
CU250S_V_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [s]	65.00 [s]	10.00 [s]

Beschreibung: Einstellung der Verzögerungszeit für die Auswertung der Lastüberwachung.

p2193[0...n] Lastüberwachung Konfiguration / Lastüberw Konfig

CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	3	1

Beschreibung: Einstellung zur Konfiguration der Lastüberwachung.

Wert:

- 0: Überwachung ausgeschaltet
- 1: Überwachung Drehmoment und Lastausfall
- 2: Überwachung Drehzahl und Lastausfall
- 3: Überwachung Lastausfall

Abhängigkeit: Siehe auch: p2182, p2183, p2184, p2185, p2186, p2187, p2188, p2189, p2190, p2192, r2198, p3230, p3231, p3232
 Siehe auch: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925, F07936

p2194[0...n] Drehmomentschwellwert 2 / M_schwellwert 2

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [%]	100.00 [%]	90.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Drehmomentschwellwerts für die Meldung "Momentenausnutzung < Drehmomentschwellwert 2" (BO: r2199.11).
 Die Auswertung der Meldung "Momentensollwert < p2174" (BO: r2198.10) und "Momentenausnutzung < p2194" (BO: r2199.11) erfolgt erst nach Hochlauf beendet und abgelaufener Verzögerungszeit.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0033, p2195, r2199

p2194[0...n]	Drehmomentschwellwert 2 / M_schwellwert 2		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Drehmomentschwellwerts für die Meldung "Momentenausnutzung < Drehmomentschwellwert 2" (BO: r2199.11). Die Auswertung der Meldung "Momentensollwert < p2174" (BO: r2198.10) und "Momentenausnutzung < p2194" (BO: r2199.11) erfolgt erst nach Hochlauf beendet und abgelaufener Verzögerungszeit.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0033, p2195, r2199		
p2195[0...n]	Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung / M_ausn t_Aus		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 800.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Ausschaltverzögerungszeit für das negierte Signal "Hochlauf beendet". Die Auswertung der Meldung "Momentensollwert < p2174" (BO: r2198.10) und "Momentenausnutzung < p2194" (BO: r2199.11) erfolgt erst nach Hochlauf beendet und abgelaufener Verzögerungszeit.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2174, p2194		
p2195[0...n]	Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung / M_ausn t_Aus		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_V_PN			
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 800.0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Ausschaltverzögerungszeit für das negierte Signal "Hochlauf beendet". Die Auswertung der Meldung "Momentensollwert < p2174" (BO: r2198.10) und "Momentenausnutzung < p2194" (BO: r2199.11) erfolgt erst nach Hochlauf beendet und abgelaufener Verzögerungszeit.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2174, p2194		
p2196[0...n]	Momentenausnutzung Skalierung / M_ausn tng Skal		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(1, 3), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Skalierungsfaktors für die Momentenausnutzung (r0033).		

r2197.1...13 CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2534
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des ersten Zustandsworts der Überwachungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	n_ist <= Drehzahlschwellwert 2 p2155	Ja	Nein	8010
	02	n_ist > Drehzahlschwellwert 2 p2155	Ja	Nein	8010
	03	n_ist >= 0	Ja	Nein	8011
	06	n_ist > n_max	Ja	Nein	8010
	07	Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus	Ja	Nein	8011
	13	n_ist > n_max (F07901)	Ja	Nein	-

Hinweis: Zu Bit 01, 02:
Der Schwellwert wird in p2155 und die Hysterese in p2140 eingestellt.
Zu Bit 03:
Die Hysterese wird in p2150 eingestellt.
Zu Bit 06:
Die Hysterese wird in p2162 eingestellt.
Zu Bit 07:
Der Schwellwert wird in p2163 und die Hysterese in p2164 eingestellt.
Zu Bit 13:
Nur für Siemens-interne Verwendung.

r2197.0...13 CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2534
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des ersten Zustandsworts der Überwachungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	n_ist <= n_min p1080	Ja	Nein	8020
	01	n_ist <= Drehzahlschwellwert 2 p2155	Ja	Nein	8010
	02	n_ist > Drehzahlschwellwert 2 p2155	Ja	Nein	8010
	03	n_ist >= 0	Ja	Nein	8011
	04	n_ist >= n_soll	Ja	Nein	8020
	05	n_ist <= n_stillstand p1226	Ja	Nein	8020
	06	n_ist > n_max	Ja	Nein	8010
	07	Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus	Ja	Nein	8011
	08	I_ist >= I_schwellwert p2170	Ja	Nein	8020
	09	Vdc_ist <= Vdc_schwellwert p2172	Ja	Nein	8020
	10	Vdc_ist > Vdc_schwellwert p2172	Ja	Nein	8020
	11	Ausgangslast nicht vorhanden	Ja	Nein	8020
	12	n_ist > n_max (verzögert)	Ja	Nein	8021
	13	n_ist > n_max (F07901)	Ja	Nein	-

Achtung: Zu Bit 06:
Bei Erreichen der Überdrehzahl wird dieses Bit gesetzt und direkt anschließend F07901 ausgegeben. Mit der darauf folgenden Impulssperre wird das Bit sofort wieder zurückgenommen.

Hinweis:	<p>Zu Bit 00: Der Schwellwert wird in p1080 und die Hysterese in p2150 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 01, 02: Der Schwellwert wird in p2155 und die Hysterese in p2140 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 03: 1-Signal: Drehrichtung positiv. 0-Signal: Drehrichtung negativ. Die Hysterese wird in p2150 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 04: Der Schwellwert wird in r1119 und die Hysterese in p2150 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 05: Der Schwellwert wird in p1266 und Verzögerungszeit in p1228 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 06: Die Hysterese wird in p2162 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 07: Der Schwellwert wird in p2163 und die Hysterese in p2164 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 08: Der Schwellwert wird in p2170 und die Verzögerungszeit in p2171 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 09, 10: Der Schwellwert wird in p2172 und die Verzögerungszeit in p2173 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 11: Der Schwellwert wird in p2179 und die Verzögerungszeit in p2180 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 12: Der Schwellwert wird in p2182, die Hysterese in p2162 und die Verzögerungszeit (für die Rücknahme des Signals) in p2152 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 13: Nur für Siemens-interne Verwendung.</p>
-----------------	--

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2536
CU250S_S_PN			

	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des zweiten Zustandsworts der Überwachungen.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	04	n_soll < p2161	Ja	Nein	8011
	05	n_soll > 0	Ja	Nein	8011
	06	Motor blockiert	Ja	Nein	8012
	10	M_soll < Drehmomentschwellwert 1	Ja	Nein	8012
	11	Lastüberwachung meldet Warnung	Ja	Nein	8013
	12	Lastüberwachung meldet Störung	Ja	Nein	8013

Hinweis:	<p>Zu Bit 10: Der Drehmomentschwellwert 1 wird in p2174 eingestellt.</p> <p>Zu Bit 12: Dieses Bit wird nach Verschwinden der Fehlerursache zurückgesetzt, auch wenn die Störung selbst noch ansteht.</p>
-----------------	--

r2198.0...13		CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1530, 2536
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung: Anzeige des zweiten Zustandsworts der Überwachungen.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	n_ist <= Drehzahlschwellwert 5	Ja	Nein	8021
	01	n_ist > Drehzahlschwellwert 5	Ja	Nein	8021
	02	n_ist <= Drehzahlschwellwert 6	Ja	Nein	8021
	03	n_ist > Drehzahlschwellwert 6	Ja	Nein	8021
	04	n_soll < p2161	Ja	Nein	8011
	05	n_soll > 0	Ja	Nein	8011
	06	Motor blockiert	Ja	Nein	8012
	07	Motor gekippt	Ja	Nein	8012
	08	l_ist < l_Schwellwert p2170	Ja	Nein	8020
	09	M_ist > Drehmomentschwellwert 1 und n_soll erreicht	Ja	Nein	8021
	10	M_soll < Drehmomentschwellwert 1	Ja	Nein	8012
	11	Lastüberwachung meldet Warnung	Ja	Nein	8013
	12	Lastüberwachung meldet Störung	Ja	Nein	8013
	13	M_ist > Drehmomentschwellwert 1	Ja	Nein	8021
Hinweis: Zu Bit 10: Der Drehmomentschwellwert 1 wird in p2174 eingestellt. Zu Bit 12: Dieses Bit wird nach Verschwinden der Fehlerursache zurückgesetzt, auch wenn die Störung selbst noch ansteht.					

r2199.0...11		CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3 / ZSW Überw 3			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1530, 2537	
CU250S_S_PN					
	Min		Max	Werkseinstellung	
	-		-	-	
Beschreibung:		Anzeige des dritten Zustandsworts der Überwachungen.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	n_ist < Drehzahlschwellwert 3	Ja	Nein	8010
	01	f- oder n-Vergleichswert erreicht/überschritten	Ja	Nein	8010
	04	Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Ein	Ja	Nein	8010
	05	Hochlauf/Rücklauf beendet	Ja	Nein	8010
	06	Strom unter Nullstromschwelle	Ja	Nein	-
	11	Momentenausnutzung < Drehmomentschwellwert 2	Ja	Nein	8012
Hinweis:		Zu Bit 00: Der Drehzahlschwellwert 3 wird in p2161 eingestellt. Zu Bit 01: Der Vergleichswert wird in p2141 eingestellt. Es wird empfohlen, die Hysterese (p2142) zur Rücknahme des Bits kleiner als p2141 einzustellen. Andernfalls wird das Bit nicht zurückgesetzt. Zu Bit 11: Der Drehmomentschwellwert 2 wird in p2194 eingestellt.			

r2199.0...11 CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3 / ZSW Überw 3

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1530, 2537
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des dritten Zustandsworts der Überwachungen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	n_ist < Drehzahlschwellwert 3	Ja	Nein	8010
	01	f- oder n-Vergleichswert erreicht/überschritten	Ja	Nein	8010
	04	Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Ein	Ja	Nein	8011
	05	Hochlauf/Rücklauf beendet	Ja	Nein	8011
	11	Momentenausnutzung < Drehmoment-schwellwert 2	Ja	Nein	8012

Hinweis: Zu Bit 00:
Der Drehzahlschwellwert 3 wird in p2161 eingestellt.
Zu Bit 01:
Der Vergleichswert wird in p2141 eingestellt. Es wird empfohlen, die Hysterese (p2142) zur Rücknahme des Bits kleiner als p2141 einzustellen. Andernfalls wird das Bit nicht zurückgesetzt.
Zu Bit 11:
Der Drehmomentschwellwert 2 wird in p2194 eingestellt.

p2200[0...n] BI: Technologieregler Freigabe / Tec_reg Freigabe

Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle zum Ein-/Ausschalten des Technologiereglers.
Mit 1-Signal wird der Technologieregler eingeschaltet.

p2201[0...n] CO: Technologieregler Festwert 1 / Tec_reg Festw 1

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950

CU250S_S_PN (Tech_reg)
CU250S_V (Tech_reg)
CU250S_V_CAN (Tech_reg)
CU250S_V_DP (Tech_reg)
CU250S_V_PN (Tech_reg)

Min	Max	Werkseinstellung
-200.00 [%]	200.00 [%]	10.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Festwert 1 des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229**Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p2202[0...n] CO: Technologieregler Festwert 2 / Tec_reg Festw 2

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-200.00 [%]	200.00 [%]	20.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Festwert 2 des Technologiereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229**Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p2203[0...n] CO: Technologieregler Festwert 3 / Tec_reg Festw 3

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-200.00 [%]	200.00 [%]	30.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Festwert 3 des Technologiereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229**Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p2204[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 4 / Tec_reg Festw 4		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 40.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 4 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p2205[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 5 / Tec_reg Festw 5		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 50.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 5 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p2206[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 6 / Tec_reg Festw 6		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 60.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 6 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p2207[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 7 / Tec_reg Festw 7		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 70.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 7 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p2208[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 8 / Tec_reg Festw 8		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 80.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 8 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p2209[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 9 / Tec_reg Festw 9		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 9 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p2210[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 10 / Tec_reg Festw 10		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 10 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p2211[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 11 / Tec_reg Festw 11		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 110.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 11 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p2212[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 12 / Tec_reg Festw 12		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 120.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 12 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
p2213[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 13 / Tec_reg Festw 13		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 130.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Wertes für Festwert 13 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		

p2214[0...n] CO: Technologieregler Festwert 14 / Tec_reg Festw 14

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-200.00 [%]	200.00 [%]	140.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Festwert 14 des Technologiereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229**Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.**p2215[0...n] CO: Technologieregler Festwert 15 / Tec_reg Festw 15**

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-200.00 [%]	200.00 [%]	150.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Wertes für Festwert 15 des Technologiereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229**Achtung:** Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

p2216[0...n]	Technologieregler Festwert Auswahlmethode / Tec_reg Festw Ausw		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2	1
Beschreibung:	Einstellung der Methode für die Auswahl der Festsollwerte.		
Wert:	1: Direktauswahl 2: Binärauswahl		
p2220[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0 / Tec_reg Ausw Bit 0		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7950
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Festwertes des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2221, p2222, p2223		
p2221[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1 / Tec_reg Ausw Bit 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7950
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Festwertes des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2222, p2223		
p2222[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2 / Tec_reg Ausw Bit 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7950
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Festwertes des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2223		

p2223[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3 / Tec_reg Ausw Bit 3		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7950
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Auswahl des Festwertes des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2220, p2221, p2222		

r2224	CO: Technologieregler Festwert wirksam / Tec_reg Festw wirk		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige des ausgewählten und wirksamen Festwertes des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2229		

r2224	CO: Technologieregler Festwert wirksam / Tec_reg Festw wirk		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7950
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige des ausgewählten und wirksamen Festwertes des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2229		

r2225.0 CO/BO: Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort / Tec_reg Festw ZSW

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts für die Festwertauswahl des Technologiereglers.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Technologieregler Festwert angewählt	Ja	Nein	7950, 7951

r2229 Technologieregler Nummer aktuell / Tec_reg Nr akt

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7950
CU250S_S_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Nummer des angewählten Festsollwertes des Technologiereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r2224**r2229 Technologieregler Nummer aktuell / Tec_reg Nr akt**

CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7950
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Nummer des angewählten Festsollwertes des Technologiereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r2224

p2230[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration / Tec_reg Mop Konfig				
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 0100 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Speicherung aktiv	Ja	Nein	-
	02	AnfangsVERRUNDUNG aktiv	Ja	Nein	-
	03	Nichtflüchtige Speicherung aktiv bei p2230.0 = 1	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber immer aktiv	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2231, p2240				
Hinweis:	Zu Bit 00: 0: Sollwert für Motorpotenziometer wird nicht gespeichert und nach EIN durch p2240 vorgegeben. 1: Sollwert für Motorpotenziometer wird gespeichert und nach EIN durch r2231 vorgegeben. Zum nichtflüchtigen Speichern ist Bit 03 = 1 zu setzen. Zu Bit 02: 0: Ohne AnfangsVERRUNDUNG. 1: Mit AnfangsVERRUNDUNG. Die eingestellte Hoch- und Rücklaufzeit wird entsprechend überschritten. Mit der AnfangsVERRUNDUNG ist eine feinfühligere Vorgabe kleiner Änderungen (progressive Reaktion auf Tastenbetätigungen) möglich. Der Ruck für die AnfangsVERRUNDUNG ist unabhängig von der Hochlaufzeit und hängt nur vom eingestellten Maximalwert ab (p2237). Er wird wie folgt berechnet: $r = 0.0001 \times \max(p2237, p2238) [\%] / 0.13^2 [s^2]$ Der Ruck wirkt bis zum Erreichen der Maximalbeschleunigung ($a_{\max} = p2237 [\%] / p2247 [s]$ bzw. $a_{\max} = p2238 [\%] / p2248 [s]$), danach wird linear mit konstanter Beschleunigung weitergefahren. Je höher die Maximalbeschleunigung ist (je kleiner p2247), desto mehr verlängert sich die Hochlaufzeit gegenüber der eingestellten Hochlaufzeit. Zu Bit 03: 0: Nichtflüchtige Speicherung deaktiviert. 1: Sollwert für Motorpotenziometer wird nichtflüchtig gespeichert (bei p2230.0 = 1). Zu Bit 04: Bei gesetztem Bit wird unabhängig von der Impulsfreigabe der Hochlaufgeber gerechnet. In r2250 steht immer der aktuelle Ausgangswert des Motorpotenziometers.				

p2230[0...n] Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration / Tec_reg Mop Konfig			
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7954
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0100 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Speicherung aktiv	Ja	Nein	-
	02	Anfangsverrundung aktiv	Ja	Nein	-
	03	Nichtflüchtige Speicherung aktiv bei p2230.0 = 1	Ja	Nein	-
	04	Hochlaufgeber immer aktiv	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2231, p2240				
Achtung:	Bei p0014 = 1 gilt: Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.				
Hinweis:	<p>Zu Bit 00:</p> <p>0: Sollwert für Motorpotenziometer wird nicht gespeichert und nach EIN durch p2240 vorgegeben.</p> <p>1: Sollwert für Motorpotenziometer wird gespeichert und nach EIN durch r2231 vorgegeben. Zum nichtflüchtigen Speichern ist Bit 03 = 1 zu setzen.</p> <p>Zu Bit 02:</p> <p>0: Ohne Anfangsverrundung.</p> <p>1: Mit Anfangsverrundung.</p> <p>Die eingestellte Hoch- und Rücklaufzeit wird entsprechend überschritten. Mit der Anfangsverrundung ist eine feinfühligere Vorgabe kleiner Änderungen (progressive Reaktion auf Tastenbetätigungen) möglich. Der Ruck für die Anfangsverrundung ist unabhängig von der Hochlaufzeit und hängt nur vom eingestellten Maximalwert ab (p2237).</p> <p>Er wird wie folgt berechnet:</p> $r = 0.0001 \times \max(p2237, p2238) [\%] / 0.13^2 [s^2]$ <p>Der Ruck wirkt bis zum Erreichen der Maximalbeschleunigung ($a_{\max} = p2237 [\%] / p2247 [s]$ bzw. $a_{\max} = p2238 [\%] / p2248 [s]$), danach wird linear mit konstanter Beschleunigung weitergefahren.</p> <p>Je höher die Maximalbeschleunigung ist (je kleiner p2247), desto mehr verlängert sich die Hochlaufzeit gegenüber der eingestellten Hochlaufzeit.</p> <p>Zu Bit 03:</p> <p>0: Nichtflüchtige Speicherung deaktiviert.</p> <p>1: Sollwert für Motorpotenziometer wird nichtflüchtig gespeichert (bei p2230.0 = 1).</p> <p>Zu Bit 04:</p> <p>Bei gesetztem Bit wird unabhängig von der Impulsfreigabe der Hochlaufgeber gerechnet. In r2250 steht immer der aktuelle Ausgangswert des Motorpotenziometers.</p>				

r2231					Technologieregler Motorpotenziometer Sollwertspeicher / Tec_reg Mop Sp				
CU250S_S (Tech_reg)		Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32			
CU250S_S_CAN (Tech_reg)		Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -			
CU250S_S_DP (Tech_reg)		Einheitengruppe: 9_1		Einheitenwahl: p0595		Funktionsplan: 7954			
CU250S_S_PN (Tech_reg)									
		Min - [%]		Max - [%]		Werkseinstellung - [%]			
Beschreibung:		Anzeige des Sollwertspeichers für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.			Bei p2230.0 = 1 wird dieser zuletzt gespeicherte Sollwert nach EIN vorgegeben.				
Abhängigkeit:		Siehe auch: p2230							

r2231 Technologieregler Motorpotenziometer Sollwertspeicher / Tec_reg Mop Sp

CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min

- [%]

Max

- [%]

Werkseinstellung

- [%]

Beschreibung:

Anzeige des Sollwertspeichers für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.

Bei p2230.0 = 1 wird dieser zuletzt gespeicherte Sollwert nach EIN vorgegeben.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2230

p2235[0...n] BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert höher / Tec_reg Mop höher

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Erhöhen des Sollwertes beim Motorpotenziometer des Technologiereglers.

Die Änderung des Sollwertes (CO: r2250) ist abhängig von der eingestellten Hochlaufzeit (p2247) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p2235).

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2236

p2236[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Tec_reg Mop tiefer		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum kontinuierlichen Verringern des Sollwertes beim Motorpotenziometer des Technologiereglers. Die Änderung des Sollwertes (CO: r2250) ist abhängig von der eingestellten Rücklaufzeit (p2248) und der Dauer des anliegenden Signals (BI: p2236).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2235		
p2237[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert / Tec_reg Mop Max		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Maximalwertes für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2238		
p2237[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert / Tec_reg Mop Max		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Maximalwertes für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2238		

p2238[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert / Tec_reg Mop Min		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Minimalwertes für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2237		

p2240[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Startwert / Tec_reg Mop Start		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Startwertes für das Motorpotenziometer des Technologiereglers. Bei p2230.0 = 0 wird dieser Sollwert nach EIN vorgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2230		

r2245	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor HLG / Tec_reg Mop v HLG		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Sollwertes vor dem internen Hochlaufgeber für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2250		
p2247[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Tec_reg Mop t_Hoch		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.0 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 10.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufzeit für den internen Hochlaufgeber für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2248		
Hinweis:	Die Zeit bezieht sich auf 100 %. Die Hochlaufzeit verlängert sich bei aktivierter AnfangsVERRUNDUNG (p2230.2 = 1) entsprechend.		

p2248[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Tec_reg Mop t_Rück		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.0 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 10.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Rücklaufzeit für den internen Hochlaufgeber für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2247		
Hinweis:	Die Zeit bezieht sich auf 100 %. Die Rücklaufzeit verlängert sich bei aktivierter Anfangsverrundung (p2230.2 = 1) entsprechend.		
r2250	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert nach HLG / Tec_reg Mop n HLG		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7954
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Sollwertes nach dem internen Hochlaufgeber für das Motorpotenziometer des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2245		

p2251					Technologieregler Modus / Tec_reg Modus						
CU250S_V (Tech_reg)					Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Integer16		
CU250S_V_CAN (Tech_reg)					Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP (Tech_reg)					Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 7958		
CU250S_V_PN (Tech_reg)											
					Min 0		Max 1		Werkseinstellung 0		
Beschreibung:					Einstellung des Modus für die Verwendung des Technologiereglerausgangs.						
Wert:					0: Technologieregler als Drehzahl-Hauptsollwert 1: Technologieregler als Drehzahl-Zusatzsollwert						
Abhängigkeit:					p2251 = 0, 1 wird nur wirksam, wenn das Freigabesignal des Technologiereglers verschaltet ist (p2200 > 0).						
p2252					Technologieregler Konfiguration / Tec_reg Konfig						
CU250S_S (Tech_reg)					Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN (Tech_reg)					Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP (Tech_reg)					Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -		
CU250S_S_PN (Tech_reg)											
					Min -		Max -		Werkseinstellung 0111 bin		
Beschreibung:					Einstellung der Konfiguration des Technologiereglers.						
Bitfeld:					Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP		
					00	Hoch-/Rücklauframpe unabhängig von Vorzeichen des Sollwerts	Ja	Nein	-		
					01	Integrator unabhängig von Kp	Ja	Nein	-		
					02	Ausgangssignal ohne Rampe aktiv	Ja	Nein	-		
					03	Istwertbegrenzung	Ja	Nein	-		
Abhängigkeit:					Siehe auch: p2257, p2258, p2267, p2268, p2280, p2285						
Hinweis:					Zu Bit 00 = 0: Die Rücklauframpe (p2258) schaltet auf Hochlauframpe (p2257) um, wenn sich das Vorzeichen des Ausgangssignals r2260 ändert. Bei Vorzeichenumkehr wird das Ausgangssignal für einen Rechenzyklus auf Null gehalten. Zu Bit 00 = 1: Bei positiver Steigung von r2260 ist die Hochlauframpe (p2257) aktiv, bei negativer Steigung die Rücklauframpe (p2258) aktiv. Die Rampenzeit ist unabhängig vom Vorzeichen von r2260. Zu Bit 01 = 0: Die Integrationszeit des PID-Reglers wird mit dem Verstärkungsfaktor Kp (p2280) bewertet (p2285 = Nachstellzeit). Zu Bit 01 = 1: Die Integrationszeit des PID-Reglers ist unabhängig vom Verstärkungsfaktor (p2285 = Integrationszeit), wenn p2280 > 0 ist. Zu Bit 02 = 0: Bei Deaktivierung des PID-Reglers über p2200 wird das Ausgangssignal r2294 über die Rücklauframpe p2293 auf Null geführt. Zu Bit 02 = 1: Bei Deaktivierung des PID-Reglers über p2200 wird das Ausgangssignal r2294 direkt auf Null gesetzt.						

Zu Bit 03 = 0:

Die Istwerte werden nicht mittels p2267 und p2268 begrenzt.

Zu Bit 03 = 1:

Die Istwerte werden mittels p2267 und p2268 begrenzt.

p2253[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 1 / Tec_reg Sollwert 1		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Sollwert 1 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2254, p2255		

p2254[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 2 / Tec_reg Sollwert 2		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Sollwert 2 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2253, p2256		

p2255 Technologieregler Sollwert 1 Skalierung / Tec_reg Soll1 Skal			
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für den Sollwert 1 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2253		

p2256 Technologieregler Sollwert 2 Skalierung / Tec_reg Soll2 Skal			
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für den Sollwert 2 des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2254		

p2257	Technologieregler Hochlaufzeit / Tec_reg t_Hochlauf		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufzeit des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2252, p2258		
Hinweis:	Die Hochlaufzeit bezieht sich auf 100 %.		
p2257	Technologieregler Hochlaufzeit / Tec_reg t_Hochlauf		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufzeit des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2258		
Hinweis:	Die Hochlaufzeit bezieht sich auf 100 %.		
p2258	Technologieregler Rücklaufzeit / Tec_reg t_Rücklauf		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Rücklaufzeit des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2252, p2257		
Hinweis:	Die Rücklaufzeit bezieht sich auf 100 %.		

p2258 Technologieregler Rücklaufzeit / Tec_reg t_Rücklauf

CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [s]	650.00 [s]	1.00 [s]

Beschreibung: Einstellung der Rücklaufzeit des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2257

Hinweis: Die Rücklaufzeit bezieht sich auf 100 %.

r2260 CO: Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber / Tec_reg Soll n HLG

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des Sollwertes nach dem Hochlaufgeber des Technologiereglers.

p2261	Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante / Tec_reg Soll T		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Beschreibung: Einstellung der Zeitkonstante für das Sollwertfilter (PT1) des Technologiereglers.

r2262	CO: Technologieregler Sollwert nach Filter / Tec_reg Sol n Filt		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des geglätteten Sollwertes nach dem Sollwertfilter (PT1) des Technologiereglers.

r2262	CO: Technologieregler Sollwert nach Filter / Tec_reg Sol n Filt		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des geglätteten Sollwertes nach dem Sollwertfilter (PT1) des Technologiereglers.

p2263	Technologieregler Typ / Tec_reg Typ		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
Beschreibung:	Einstellung des Technologiereglertyps.		
Wert:	0: D-Anteil im Istwertsignal 1: D-Anteil im Fehlersignal		

p2264[0...n]	CI: Technologieregler Istwert / Tec_reg Istwert		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Istwert des Technologiereglers.		

p2265	Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante / Tec_reg Ist T		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Beschreibung: Einstellung der Zeitkonstante für das Istwertfilter (PT1) des Technologiereglers.

r2266	CO: Technologieregler Istwert nach Filter / Tec_reg Ist n Filt		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des geglätteten Istwertes nach dem Filter (PT1) des Technologiereglers.

r2266	CO: Technologieregler Istwert nach Filter / Tec_reg Ist n Filt		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des geglätteten Istwertes nach dem Filter (PT1) des Technologiereglers.

p2267	Technologieregler Obergrenze Istwert / Tec_reg Ob_gr Istw		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Obergrenze für das Istwertsignal des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2264, p2265, p2271 Siehe auch: F07426		
Achtung:	Das Überschreiten dieser Obergrenze durch den Istwert führt zu Störung F07426.		

p2268	Technologieregler Untergrenze Istwert / Tec_reg Un_gr Istw		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Untergrenze für das Istwertsignal des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2264, p2265, p2271 Siehe auch: F07426		
Achtung:	Das Überschreiten dieser Untergrenze durch den Istwert führt zu Störung F07426.		

p2269	Technologieregler Verstärkung Istwert / Tec_reg Verst Istw		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [%]	Max 500.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Skalierungsfaktors für den Istwert des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2264, p2265, p2267, p2268, p2271		
Hinweis:	Bei 100 % wird der Istwert nicht verändert.		

p2270	Technologieregler Istwert Funktion / Tec_reg Istw Fkt		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Anwenden einer arithmetischen Funktion für das Istwertsignal des Technologiereglers.		
Wert:	0: Keine Funktion 1: Wurzelfunktion (Wurzel aus x) 2: Quadratfunktion ($x * x$) 3: Kubikfunktion ($x * x * x$)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2264, p2265, p2267, p2268, p2269, p2271		

p2271**Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp) / Tec_reg Istw Inv**

CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung zur Invertierung des Istwertsignals des Technologiereglers.

Die Invertierung ist vom Sensortyp für das Istwertsignal abhängig.

Wert:
 0: Keine Invertierung
 1: Invertierung Istwertsignal

Vorsicht: Durch falsche Auswahl der Istwertinvertierung kann die Regelung mit dem Technologieregler instabil werden und aufschwingen!



Hinweis: Die richtige Einstellung kann folgendermaßen ermittelt werden:

- Technologieregler sperren (p2200 = 0).
- Motordrehzahl erhöhen und dabei das Istwertsignal des Technologiereglers messen.
- > Nimmt der Istwert mit steigender Motordrehzahl zu, dann sollte p2271 = 0 (Keine Invertierung) eingestellt werden.
- > Nimmt der Istwert mit steigender Motordrehzahl ab, dann sollte p2271 = 1 (Invertierung Istwertsignal) eingestellt werden.

r2272	CO: Technologieregler Istwert skaliert / Tec_reg Istw skal		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige des skalierten Istwertsignals des Technologiereglers.
Abhängigkeit: Siehe auch: p2264, p2265, r2266, p2267, p2268, p2269, p2270, p2271

r2273	CO: Technologieregler Fehler / Tec_reg Fehler		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige des Fehlers (Regeldifferenz) zwischen dem Soll- und Istwert des Technologiereglers.
Abhängigkeit: Siehe auch: p2263

p2274	Technologieregler Differentiation Zeitkonstante / Tec_reg D-Ant T		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für die Differentiation (D-Anteil) des Technologiereglers.		
Hinweis:	p2274 = 0: Die Differentiation ist ausgeschaltet.		

p2280	Technologieregler Proportionalverstärkung / Tec_reg Kp		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min 0.000	Max 1000.000	Werkseinstellung 1.000
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung (P-Anteil) des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2252		
Hinweis:	p2280 = 0: Die Proportionalverstärkung ist ausgeschaltet.		

p2280	Technologieregler Proportionalverstärkung / Tec_reg Kp		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.000	Max 1000.000	Werkseinstellung 1.000
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung (P-Anteil) des Technologiereglers.		
Hinweis:	p2280 = 0: Die Proportionalverstärkung ist ausgeschaltet.		

p2285	Technologieregler Nachstellzeit / Tec_reg Tn		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit (I-Anteil, Integrierzeitkonstante) des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2252		
Hinweis:	p2285 = 0: Die Nachstellzeit ist ausgeschaltet.		
p2285	Technologieregler Nachstellzeit / Tec_reg Tn		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.000 [s]	Max 10000.000 [s]	Werkseinstellung 30.000 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Nachstellzeit (I-Anteil, Integrierzeitkonstante) des Technologiereglers.		
Achtung:	Für p2251 = 0 gilt: Wenn der Ausgang des Technologiereglers im Bereich eines Ausblendbandes (p1091 ... p1094, p1101) oder unterhalb der Minimaldrehzahl (p1080) liegt, wird der Integralanteil des Reglers angehalten, so dass der Regler dann kurzfristig als P-Regler arbeitet. Dies ist notwendig, um ein instabiles Reglerverhalten zu vermeiden, da der Hochlaufgeber zur Vermeidung von Sollwertsprüngen gleichzeitig auf die parametrisierten Hochlauf- und Rücklaufampen umschaltet (p1120, p1121). Durch Änderung des Reglersollwertes oder durch Nutzen der Startdrehzahl (= Minimaldrehzahl) kann dieser Zustand wieder verlassen oder vermieden werden.		
Hinweis:	Wenn der Reglerausgang die Begrenzung erreicht, wird der I-Anteil des Reglers angehalten. p2285 = 0: Die Nachstellzeit ist ausgeschaltet und der I-Anteil des Reglers wird zurückgesetzt.		
p2286[0...n]	BI: Technologieregler Integrator anhalten / Tec_reg Integ Stop		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Anhalten des Integrators beim Technologieregler.		

p2286[0...n]	BI: Technologieregler Integrator anhalten / Tec_reg Integ Stop		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	56.13
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Anhalten des Integrators beim Technologieregler.		
p2289[0...n]	CI: Technologieregler Vorsteuersignal / Tec_reg Vorsteuer		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Vorsteuersignal des Technologiereglers.		
p2289[0...n]	CI: Technologieregler Vorsteuersignal / Tec_reg Vorsteuer		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Vorsteuersignal des Technologiereglers.		

p2291	CO: Technologieregler Maximalbegrenzung / Tec_reg Max_begr		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Maximalbegrenzung des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2292		
Vorsicht:	Die Maximalbegrenzung muss stets größer sein als die Minimalbegrenzung (p2291 > p2292).		



p2291	CO: Technologieregler Maximalbegrenzung / Tec_reg Max_begr		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Maximalbegrenzung des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2292		
Vorsicht:	Die Maximalbegrenzung muss stets größer sein als die Minimalbegrenzung (p2291 > p2292).		



p2292	CO: Technologieregler Minimalbegrenzung / Tec_reg Min_begr		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Minimalbegrenzung des Technologiereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2291		
Vorsicht:	Die Maximalbegrenzung muss stets größer sein als die Minimalbegrenzung (p2291 > p2292).		



p2292**CO: Technologieregler Minimalbegrenzung / Tec_reg Min_begr**CU250S_V
(Tech_reg)**Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** FloatingPoint32CU250S_V_CAN
(Tech_reg)**Änderbar:** U, T**Normierung:** PERCENT**Dyn. Index:** -CU250S_V_DP
(Tech_reg)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 7958CU250S_V_PN
(Tech_reg)**Min**

-200.00 [%]

Max

200.00 [%]

Werkseinstellung

0.00 [%]

Beschreibung:

Einstellung der Minimalbegrenzung des Technologiereglers.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2291

Vorsicht:

Die Maximalbegrenzung muss stets größer sein als die Minimalbegrenzung (p2291 > p2292).

**p2293****Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit / Tec_reg Hoch/Rück**CU250S_S
(Tech_reg)**Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** FloatingPoint32CU250S_S_CAN
(Tech_reg)**Änderbar:** U, T**Normierung:** -**Dyn. Index:** -CU250S_S_DP
(Tech_reg)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 7958CU250S_S_PN
(Tech_reg)CU250S_V
(Tech_reg)CU250S_V_CAN
(Tech_reg)CU250S_V_DP
(Tech_reg)CU250S_V_PN
(Tech_reg)**Min**

0.00 [s]

Max

100.00 [s]

Werkseinstellung

1.00 [s]

Beschreibung:

Einstellung der Hoch- und Rücklaufzeit für das Ausgangssignal des Technologiereglers.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2291, p2292

Hinweis:

Die Zeit bezieht sich auf die eingestellte Maximal- bzw. Minimalbegrenzung (p2291, p2292).

r2294	CO: Technologieregler Ausgangssignal / Tec_reg Ausg_sig		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige des Ausgangssignals des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2295

p2295	CO: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
CU250S_V (Tech_reg)			
CU250S_V_CAN (Tech_reg)			
CU250S_V_DP (Tech_reg)			
CU250S_V_PN (Tech_reg)			

Min
-100.00 [%]

Max
100.00 [%]

Werkseinstellung
100.00 [%]

Beschreibung: Einstellung der Skalierung für das Ausgangssignal des Technologiereglers.

p2296[0...n]	CI: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2295[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Skalierungswert des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2295

p2296[0...n]	CI: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2295[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Skalierungswert des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2295

p2297[0...n]	CI: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Max_gr S_q		
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2291[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Maximalbegrenzung des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2291

p2297[0...n]	CI: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Max_gr S_q		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1084[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Maximalbegrenzung des Technologiereglers.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2291

Hinweis: Damit der Ausgang des Technologiereglers nicht die maximale Drehzahlgrenze überschreitet, ist dessen obere Grenze p2297 mit der aktuellen Maximaldrehzahl r1084 zu verschalten.
Im Modus p2251 = 1 ist zusätzlich p2299 mit dem Ausgang des Hochlaufgebers r1150 zu verschalten.

p2298[0...n] CI: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Min_gr S_q			
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2292[0]
Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Minimalbegrenzung des Technologiereglers.			
Abhängigkeit: Siehe auch: p2292			

p2298[0...n] CI: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Min_gr S_q			
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1087[0]
Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Minimalbegrenzung des Technologiereglers.			
Abhängigkeit: Siehe auch: p2292			
Hinweis: Wird der Technologieregler im Modus p2251 = 0 in negativer Drehrichtung betrieben, ist dessen untere Grenze p2298 mit der aktuellen Minimaldrehzahl r1087 zu verschalten. Im Modus p2251 = 1 ist zusätzlich p2299 mit dem Ausgang des Hochlaufgebers r1150 zu verschalten.			

p2299[0...n] CI: Technologieregler Begrenzung Offset / Tec_reg Begr Offs			
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_S_PN (Tech_reg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Offset der Ausgangsbegrenzung des Technologiereglers.			

p2299[0...n]	CI: Technologieregler Begrenzung Offset / Tec_reg Begr Offs		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Offset der Ausgangsbegrenzung des Technologiereglers.		
Hinweis:	Im Modus p2251 = 1 muss p2299 mit dem Ausgang des Hochlaufgebers r1150 verschaltet werden, damit der Technologieregler bei Erreichen der Drehzahlgrenzen anhält (siehe auch p2297, p2298).		
p2302	Technologieregler Ausgangssignal Startwert / Tec_reg Startwert		
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7958
CU250S_V_PN (Tech_reg)			
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Startwertes für den Ausgang des Technologiereglers. Wird der Antrieb eingeschaltet und ist der Technologieregler bereits freigegeben (siehe p2200, r0056.3), läuft dessen Ausgangssignal r2294 zunächst auf den Startwert p2302, bevor der Regler zu arbeiten beginnt.		
Abhängigkeit:	Der Startwert ist nur wirksam im Modus "Technologieregler als Drehzahl-Hauptsollwert" (p2251 = 0). Wird der Technologieregler erst bei eingeschaltetem Antrieb freigegeben, bleibt die Startdrehzahl unwirksam und der Reglerausgang startet mit der aktuellen Solldrehzahl des Hochlaufgebers.		
Hinweis:	Arbeitet der Technologieregler auf den Drehzahl-Sollwertkanal (p2251 = 0), wird der Startwert als Startdrehzahl interpretiert und bei Betriebsfreigabe auf den Ausgang des Technologiereglers gelegt (r2294). Tritt während des Hochlaufs auf den Startwert die Störung F07426 "Technologieregler Istwert begrenzt" auf und wurde dessen Reaktion auf "KEINE" eingestellt (siehe p2100, p2101), wird der Startwert als Drehzahlsollwert behalten und nicht in den Regelungsbetrieb gewechselt.		

p2306**Technologieregler Fehlersignal Invertierung / Tec_reg Fehler Inv**CU250S_S
(Tech_reg)**Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer16CU250S_S_CAN
(Tech_reg)**Änderbar:** T**Normierung:** -**Dyn. Index:** -CU250S_S_DP
(Tech_reg)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** -CU250S_S_PN
(Tech_reg)CU250S_V
(Tech_reg)CU250S_V_CAN
(Tech_reg)CU250S_V_DP
(Tech_reg)CU250S_V_PN
(Tech_reg)**Min**

0

Max

1

Werkseinstellung

0

Beschreibung:

Einstellung zur Invertierung des Fehlersignals des Technologiereglers.

Die Einstellung ist von der Art des Regelkreises abhängig.

Wert:

0: Keine Invertierung

1: Invertierung

Vorsicht:

Durch falsche Auswahl der Istwertinvertierung kann die Regelung mit dem Technologieregler instabil werden und aufschwingen!

**Hinweis:**

Die richtige Einstellung kann folgendermaßen ermittelt werden:

- Technologieregler sperren (p2200 = 0).

- Motordrehzahl erhöhen und dabei das Istwertsignal (des Technologiereglers) messen.

- Wenn der Istwert mit steigender Motordrehzahl zunimmt, sollte die Invertierung ausgeschaltet werden.

- Wenn der Istwert mit steigender Motordrehzahl abnimmt, sollte die Invertierung gesetzt werden.

Zu Wert = 0:

Der Antrieb verringert die Ausgangsdrehzahl bei Anstieg des Istwerts (z. B. für Heizlüfter, Zulaufpumpe, Druckkompressor).

Zu Wert = 1:

Der Antrieb erhöht die Ausgangsdrehzahl bei Anstieg des Istwerts (z. B. für Kühllüfter, Auslaufpumpe).

r2344**CO: Technologieregler Letzter Drehzahlsollwert (geglättet) / Tec_reg n_soll_gl**CU250S_V
(Tech_reg)**Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** FloatingPoint32CU250S_V_CAN
(Tech_reg)**Änderbar:** -**Normierung:** PERCENT**Dyn. Index:** -CU250S_V_DP
(Tech_reg)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 7958CU250S_V_PN
(Tech_reg)**Min**

- [%]

Max

- [%]

Werkseinstellung

- [%]

Beschreibung:

Anzeige des geglätteten Drehzahlsollwertes des Technologiereglers vor Umschaltung auf den Betrieb mit Fehlerreaktion (siehe p2345).

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2345

Hinweis:

Glättungszeit = 10 s

p2345		Technologieregler Fehlerreaktion / Tec_reg Fehlerreak			
CU250S_V (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer16	
CU250S_V_CAN (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 7958	
CU250S_V_PN (Tech_reg)					
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0		
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens des Technologiereglerausgangs bei Auftreten der Störung F07426 (Technologieregler Istwert begrenzt). Die Fehlerreaktion wird ausgeführt, wenn Statusbit 8 oder 9 im Technologieregler Statuswort r2349 gesetzt ist. Sind beide Statusbits Null, wird auf den Technologiereglerbetrieb zurückgeschaltet.				
Wert:	0: Funktion gesperrt 1: Bei Fehler: Umschalten auf r2344 (oder p2302) 2: Bei Fehler: Umschalten auf p2215				
Abhängigkeit:	Die parametrisierte Fehlerreaktion wirkt nur, wenn der Technologieregler Modus auf p2251 = 0 gesetzt ist (Technologieregler als Hauptsollwert). Siehe auch: p2267, p2268, r2344 Siehe auch: F07426				
Achtung:	Das Umschalten des Sollwertes bei Auftreten des Fehlers F07426 kann je nach Anwendung dazu führen, dass die Fehlerbedingung verschwindet und der Technologieregler wieder aktiv wird. Dies kann sich wiederholen und zu Grenzschränkungen führen. In diesem Fall ist eine andere Fehlerreaktion oder ein anderer Festsollwert 15 für die Fehlerreaktion p2345 = 2 zu wählen.				
Hinweis:	Die parametrisierte Fehlerreaktion ist nur realisierbar, wenn die Standard-Fehlerreaktion des Technologiereglerfehlers F07426 auf "KEINE" gesetzt wird (siehe p2100, p2101). Wenn für F07426 eine andere Fehlerreaktion als "KEINE" in p2101 eingetragen wird, ist p2345 auf null zu setzen. Tritt der Fehler bereits während des Hochlaufs auf den Start Sollwert p2302 auf, so wird dieser Start Sollwert als Endwert beibehalten, ohne auf den Fehlerreaktionssollwert zu wechseln.				
<hr/>					
r2349.0...12		CO/BO: Technologieregler Zustandswort / Tec_reg Zustand			
CU250S_S (Tech_reg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN (Tech_reg)	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP (Tech_reg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 7958	
CU250S_S_PN (Tech_reg)					
CU250S_V (Tech_reg)					
CU250S_V_CAN (Tech_reg)					
CU250S_V_DP (Tech_reg)					
CU250S_V_PN (Tech_reg)					
	Min -	Max -	Werkseinstellung -		
Beschreibung:	Anzeige des Zustandsworts des Technologiereglers.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Technologieregler deaktiviert	Ja	Nein	-
	01	Technologieregler begrenzt	Ja	Nein	-

02	Technologieregler Motorpotenziometer begrenzt Max	Ja	Nein	-
03	Technologieregler Motorpotenziometer begrenzt Min	Ja	Nein	-
04	Technologieregler Drehzahlsollwert gesamt in Sollwertkanal	Ja	Nein	-
05	Technologieregler HLG überbrückt im Sollwertkanal	Ja	Nein	-
06	Technologieregler Startwert an Strombegrenzung	Nein	Ja	-
08	Technologieregler Istwert am Minimum	Ja	Nein	-
09	Technologieregler Istwert am Maximum	Ja	Nein	-
10	Technologieregler Ausgang am Minimum	Ja	Nein	-
11	Technologieregler Ausgang am Maximum	Ja	Nein	-
12	Fehlerreaktion aktiv	Ja	Nein	-

p2502[0...n]**LR Geberzuordnung / Geberzuordnung**

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: C(25)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	2	1

Beschreibung: Einstellung des zugeordneten Gebers.

Mit dem zugeordneten Geber wird die Istwertaufbereitung und die Lageregelung durchgeführt.

Wert:
 0: Kein Geber
 1: Geber 1
 2: Geber 2

Abhängigkeit: Siehe auch: p0187, p0188


Achtung: Bei der Einstellung p2502 = 0 (Kein Geber) ist keine Lageregelung möglich. Diese Einstellung ist lediglich als Abhilfemöglichkeit zum geberlosen drehzahlgeregelten Verfahren sinnvoll (z. B. bei defektem Motorgeber).

Hinweis: Dem zugeordneten Geber (p2502 = 1, 2) muss ein Geberdatensatz zugewiesen sein (p0187, p0188).

p2503[0...n]	LR Längeneinheit LU pro 10 mm / LU pro 10 mm		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: C(25)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 1 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 10000 [LU]
Beschreibung:	<p>Einstellung der neutralen Längeneinheit LU pro 10 mm.</p> <p>Dadurch wird beim Linearmaßstab ein Bezug zwischen physikalischer Gegebenheit und der antriebsinternen neutralen Längeneinheit LU hergestellt.</p> <p>Beispiel:</p> <p>Linearmaßstab, 10 mm sollen auf µm aufgelöst werden (d. h. 1 LU = 1 µm).</p> <p>--> p2503 = 10000</p>		
Hinweis:	Bei einer Rundachse mit linearem Geber kann hierüber die Zuordnung zur Gitterteilung erfolgen. LU: Length Unit (Längeneinheit)		
p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorumdrehungen / Mot/Last Motorumdr		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: C(25)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704, 4711
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 1	Max 1048576	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	<p>Einstellung der Motorumdrehungen für den Getriebefaktor zwischen Motorwelle und Lastwelle.</p> <p>Getriebefaktor = Motorumdrehungen (p2504) / Lastumdrehungen (p2505)</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0432, p0433, p2505		
Hinweis:	Der Getriebefaktor zwischen Geberwelle und Motorwelle wird über p0432 und p0433 eingestellt.		

p2505[0...n] LR Motor/Last Lastumdrehungen / Mot/Last Lastumdr			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: C(25)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704, 4711
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min -1048576	Max 1048576	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Lastumdrehungen für den Getriebefaktor zwischen Motorwelle und Lastwelle. Getriebefaktor = Motorumdrehungen (p2504) / Lastumdrehungen (p2505)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0432, p0433, p2504		
Hinweis:	Der Getriebefaktor zwischen Geberwelle und Motorwelle wird über p0432 und p0433 eingestellt.		

p2506[0...n] LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung / LU pro Lastumdr			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: C(25)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 1 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 10000 [LU]
Beschreibung:	Einstellung der neutralen Längeneinheit LU pro Lastumdrehung. Dadurch wird beim rotatorischen Geber ein Bezug zwischen physikalischer Gegebenheit und der antriebsinternen neutralen Längeneinheit LU hergestellt. Beispiel: Rotatorischer Geber, Kugelrollspindel mit 10 mm/Umdrehung, 10 mm sollen auf µm aufgelöst werden (d. h. 1 LU = 1 µm). --> Eine Lastumdrehung entspricht 10000 LU --> p2506 = 10000		
Hinweis:	Der Lageregler kann Lagesollwerte im Interpolatortakt (IPO-Takt) nur in ganzzahligen Längeneinheiten (LU, Lenght Unit) verarbeiten. Drehzahlsollwerte, die kein ganzzahliges Vielfaches von 1 LU pro IPO-Takt sind, können daher nur im Mittel realisiert werden. Die resultierenden Drehzahlsollwertsprünge sind bei hoher Kreisverstärkung bzw. aktiver Vorsteuerung besonders bemerkbar. Das Erhöhen von p2506 wirkt diesem Verhalten entgegen.		

p2507[0...n] LR Absolutwertgeberjustage Status / Abs_geb_just Stat			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	1
Beschreibung:	Aktivierung der Justage und Anzeige des Status der Justage beim Absolutwertgeber.		
Wert:	0: Fehler bei Justage aufgetreten 1: Absolutwertgeber nicht justiert 2: Absolutwertgeber nicht justiert und Geberjustage angestoßen 3: Absolutwertgeber justiert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2525, p2598, p2599		
Vorsicht:	Beim rotatorischen Absolutwertgeber wird bei der Justage ein Bereich symmetrisch um Null mit jeweils dem halben Geberbereich eingerichtet, innerhalb dessen die Position nach dem Aus-/Einschalten wieder hergestellt wird. Es darf in diesem Bereich nur ein Überlauf des Gebers auftreten. Nach der Justage muss gewährleistet sein, dass der Bereich nicht verlassen wird, da außerhalb kein eindeutiger Bezug mehr zwischen Geberistwert und Mechanik besteht. Liegt der Referenzpunkt (CI: p2598) in diesem Bereich, wird der Lageistwert bei der Justage auf den Referenzpunkt gesetzt. Ansonsten wird die Justage mit F07443 abgebrochen. Beim linearen Absolutwertgeber gibt es keinen Überlauf. Dadurch kann nach der Justage die Position im gesamten Verfahrbereich nach dem Aus-/Einschalten wieder hergestellt werden. Der Lageistwert wird bei der Justage auf den Referenzpunkt gesetzt.		
			
Hinweis:	Mit p2507 = 2 wird die Geberjustage angestoßen. Der Status wird über die anderen Werte angezeigt. Zur permanenten Übernahme des ermittelten Lageoffsets (p2525) ist nichtflüchtig zu speichern (p0971, p0977). Die Justage kann nur bei einem Absolutwertgeber angestoßen werden.		

p2508[0...3] BI: LR Referenzmarkensuche aktivieren / Ref_marken akt			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Referenzmarkensuche aktivieren".		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		

- Abhängigkeit:** Siehe auch: p0490, p2502, p2509, r2684
Siehe auch: A07495
- Achtung:** Bei Aktivierung der Funktion "Lageistwert setzen" während aktivierter Funktion "Referenzmarkensuche" wird automatisch die Funktion "Referenzmarkensuche" deaktiviert.
- Hinweis:** Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
BI: p2508[0] = r2684.0
Eine Aktivierung der Funktion über 0/1-Signal erfolgt nur dann, wenn keine Referenzfunktion aktiv ist (r2526.2).
Wird "Referenzmarkensuche" und "Messtasterauswertung" gleichzeitig aktiviert, so wird keine Funktion aktiviert bzw. die aktuelle Funktion abgebrochen.

p2508[0...3]		BI: LR Referenzmarkensuche aktivieren / Ref_marken akt	
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2684.0
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0

- Beschreibung:** Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Referenzmarkensuche aktivieren".
- Index:** [0] = Lageregelung
[1] = Geber 1
[2] = Geber 2
[3] = Reserviert
- Abhängigkeit:** Siehe auch: p0490, p2502, p2509, r2684
Siehe auch: A07495
- Achtung:** Bei Aktivierung der Funktion "Lageistwert setzen" während aktivierter Funktion "Referenzmarkensuche" wird automatisch die Funktion "Referenzmarkensuche" deaktiviert.
- Hinweis:** Eine Aktivierung der Funktion über 0/1-Signal erfolgt nur dann, wenn keine Referenzfunktion aktiv ist (r2526.2).
Wird "Referenzmarkensuche" und "Messtasterauswertung" gleichzeitig aktiviert, so wird keine Funktion aktiviert bzw. die aktuelle Funktion abgebrochen.

p2509[0...3]		BI: LR Messtasterauswertung aktivieren / MT_ausw akt	
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

- Beschreibung:** Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Messtasterauswertung aktivieren".
0/1-Signal: Die Funktion "Messtasterauswertung aktivieren" wird gestartet.
- Index:** [0] = Lageregelung
[1] = Geber 1
[2] = Geber 2
[3] = Reserviert
- Abhängigkeit:** Siehe auch: p0488, p0489, p0490, p2502, p2508, p2510, p2511, p2517, p2518
Siehe auch: A07495

- Achtung:** Bei Aktivierung der Funktion "Lageistwert setzen" während aktivierter Funktion "Messtasterauswertung" wird automatisch die Funktion "Messtasterauswertung" deaktiviert.
- Hinweis:** Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
 BI: p2509[0] = r2684.1
 Eine Aktivierung der Funktion über 0/1-Signal erfolgt nur dann, wenn keine Referenzfunktion aktiv ist (r2526.2).
 Wird "Referenzmarkensuche" und "Messtasterauswertung" gleichzeitig aktiviert, so wird keine Funktion aktiviert bzw. die aktuelle Funktion abgebrochen.

p2509[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung aktivieren / MT_ausw akt		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	[0] 2684.1
		[1] 0
		[2] 0
		[3] 0

- Beschreibung:** Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Messtasterauswertung aktivieren".
 0/1-Signal: Die Funktion "Messtasterauswertung aktivieren" wird gestartet.
- Index:**
 [0] = Lageregelung
 [1] = Geber 1
 [2] = Geber 2
 [3] = Reserviert
- Abhängigkeit:** Siehe auch: p0488, p0489, p0490, p2502, p2508, p2510, p2511, p2517, p2518
 Siehe auch: A07495
- Achtung:** Bei Aktivierung der Funktion "Lageistwert setzen" während aktivierter Funktion "Messtasterauswertung" wird automatisch die Funktion "Messtasterauswertung" deaktiviert.
- Hinweis:** Eine Aktivierung der Funktion über 0/1-Signal erfolgt nur dann, wenn keine Referenzfunktion aktiv ist (r2526.2).
 Wird "Referenzmarkensuche" und "Messtasterauswertung" gleichzeitig aktiviert, so wird keine Funktion aktiviert bzw. die aktuelle Funktion abgebrochen.

p2510[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung Auswahl / MT_ausw Auswahl		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615, 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

- Beschreibung:** Einstellung der Signalquelle für die Auswahl des Messtasters.
 1-Signal = Messtaster 2 wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.
 0-Signal = Messtaster 1 wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.
- Index:**
 [0] = Lageregelung
 [1] = Geber 1
 [2] = Geber 2
 [3] = Reserviert
- Abhängigkeit:** Siehe auch: p2502, p2509, p2511

Hinweis: Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
 BI: p2509[0] = r2684.1
 Die Auswahl des Messtasters erfolgt dann bei 0/1-Übergang an r2684.1 (Fliegendes Referenzieren aktiv).

p2510[0...3] BI: LR Messtasterauswertung Auswahl / MT_ausw Auswahl			
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615, 4010
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Auswahl des Messtasters.
 1-Signal = Messtaster 2 wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.
 0-Signal = Messtaster 1 wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.

Index: [0] = Lageregelung
 [1] = Geber 1
 [2] = Geber 2
 [3] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p2502, p2509, p2511

Hinweis: Es wird standardmäßig folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
 BI: p2509[0] = r2684.1
 Die Auswahl des Messtasters erfolgt dann bei 0/1-Übergang an r2684.1 (Fliegendes Referenzieren aktiv).

p2511[0...3] BI: LR Messtasterauswertung Flanke / MT_ausw Flanke			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615, 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Flankenauswertung des Messtasters.
 1-Signal = Fallende Flanke von Messtaster (p2510) wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.
 0-Signal = Steigende Flanke von Messtaster (p2510) wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.

Index: [0] = Lageregelung
 [1] = Geber 1
 [2] = Geber 2
 [3] = Geber 3

Abhängigkeit: Siehe auch: p2502, p2509, p2510

p2511[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung Flanke / MT_ausw Flanke		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615, 4010
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Flankenauswertung des Messtasters. 1-Signal = Fallende Flanke von Messtaster (p2510) wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert. 0-Signal = Steigende Flanke von Messtaster (p2510) wird bei BI: p2509 = 0/1-Flanke aktiviert.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2509, p2510		
p2512[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke) / Istw_aufb Korr akt		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke)". 0/1-Signal: Der über CI: p2513 anstehende Korrekturwert wird aktiviert.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2513, r2684		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: BI: p2512[0] = r2684.7		

p2512[0...3] BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke) / Istw_aufb Korr akt

CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4015
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	[0] 2684.7
		[1] 0
		[2] 0
		[3] 0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke)".
0/1-Signal: Der über CI: p2513 anstehende Korrekturwert wird aktiviert.

Index:
[0] = Lageregelung
[1] = Geber 1
[2] = Geber 2
[3] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p2502, p2513, r2684

p2513[0...3] CI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert / Istw_aufb Korr

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0


Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Korrekturwert zur Lageistwertaufbereitung.

Index:
[0] = Lageregelung
[1] = Geber 1
[2] = Geber 2
[3] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p2502, p2512, r2521, r2685

Hinweis: Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
CI: p2513[0] = r2685
Bei BI: p2512[0] = 0/1-Signal wird dann der Lageistwert (CO: r2521[0]) entsprechend des Wertes über CI: p2513[0] korrigiert. Dabei wird das Vorzeichen des anliegenden Korrekturwertes berücksichtigt.

p2513[0...3]			
CI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert / Istw_aufb Korr			
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4015
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2685[0]
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Korrekturwert zur Lageistwertaufbereitung.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2512, r2521, r2685		
Hinweis:	Bei BI: p2512[0] = 0/1-Signal wird dann der Lageistwert (CO: r2521[0]) entsprechend des Wertes über CI: p2513[0] korrigiert. Dabei wird das Vorzeichen des anliegenden Korrekturwertes berücksichtigt.		

p2514[0...3]			
BI: LR Lageistwert setzen Aktivierung / s_ist setzen Akt			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Aktivierung der Funktion "Lageistwert setzen".		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2515 Siehe auch: A07495, A07497		
Warnung:	Solange der Lageistwert gesetzt wird, werden einlaufende Geberinkremente nicht ausgewertet. Eine vorhandene Lagedifferenz kann in diesem Zustand nicht ausgeglichen werden!		
			
Achtung:	Bei Aktivierung der Funktion "Lageistwert setzen" während aktivierter Funktion "Referenzmarkensuche" oder "Messtasterauswertung" wird automatisch die entsprechende Funktion deaktiviert.		

Hinweis: BI: p2514 = 1-Signal:
Der Lageistwert wird auf den Setzwert in CI: p2515 gesetzt. Es wird die Warnung A07497 "Lagesetzwert aktiviert" ausgegeben. Zwischenzeitlich einlaufende Geberinkremente werden nicht berücksichtigt.
BI: p2514 = 1/0-Signal:
Die Lageistwertaufbereitung wird aktiviert und setzt auf dem Setzwert auf.

p2515[0...3]	CI: LR Lageistwert setzen Setzwert / s_ist setzen Setzw		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Setzwert der Funktion "Lageistwert setzen".		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2514		
p2516[0...3]	CI: LR Lageoffset / Lageoffset		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Lageoffset.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, r2667		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2516[0] = r2667		

p2516[0...3]			
CI: LR Lageoffset / Lageoffset			
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2667[0]
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Lageoffset.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, r2667		

p2517[0...2]			
LR Direkter Messtaster 1 / Direkter MT 1			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	27	0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsklemme für den direkten Messtaster 1. Der direkte Messtaster misst einmal nach seiner Aktivierung über Binektoreingang p2509 = 0/1-Signal und ist bei EPOS einsetzbar. Zur schnelleren Signalverarbeitung umgeht der direkte Messtaster das Handshake-Verfahren über das Gebersteuerwort und Geberzustandswort.		
Wert:	0: Kein Messtaster 24: DI/DO 24 (X208-3) 25: DI/DO 25 (X208-4) 26: DI/DO 26 (X208-5) 27: DI/DO 27 (X208-6)		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0490, p2509, p2510, p2511		

Hinweis: DI: Digital Input (Digitaleingang)
 Bei abgewiesener Änderung des Parameters ist zu prüfen, ob die Eingangsklemme nicht bereits in p0488, p0489, p0493, p0494 oder p0580 verwendet wird.
 Das direkte Messen über p2517 ist höherprior als das Messen über p0488.

p2518[0...2]		LR Direkter Messtaster 2 / Direkter MT 2		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16	
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010	
CU250S_S_PN (Lagereg)				
CU250S_V (Lagereg)				
CU250S_V_CAN (Lagereg)				
CU250S_V_DP (Lagereg)				
CU250S_V_PN (Lagereg)				

Min	Max	Werkseinstellung
0	27	0

Beschreibung: Einstellung der Eingangsklemme für den direkten Messtaster 2.
 Der direkte Messtaster misst einmal nach seiner Aktivierung über Binektoreingang p2509 = 0/1-Signal und ist bei EPOS einsetzbar.
 Zur schnelleren Signalverarbeitung umgeht der direkte Messtaster das Handshake-Verfahren über das Gebersteuerwort und Geberzustandswort.

Wert:
 0: Kein Messtaster
 24: DI/DO 24 (X208-3)
 25: DI/DO 25 (X208-4)
 26: DI/DO 26 (X208-5)
 27: DI/DO 27 (X208-6)

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p0490, p2509, p2510, p2511

Hinweis: DI: Digital Input (Digitaleingang)
 Bei abgewiesener Änderung des Parameters ist zu prüfen, ob die Eingangsklemme nicht bereits in p0488, p0489, p0493, p0494 oder p0580 verwendet wird.
 Das direkte Messen über p2518 ist höherprior als das Messen über p0489.

p2519[0...n] LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-Umschaltung / s_ist Konfig DDS			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	5	1
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens der Lageistwertaufbereitung für den Lageregler bei DDS-Umschaltung. Zu p2519 = 1: In folgenden Fällen wird bei einer DDS-Umschaltung der aktuelle Lageistwert ungültig und der Referenzpunkt zurückgesetzt: - Der für die Lageregelung wirksame EDS ändert sich. - Die Geberzuordnung ändert sich (p2502). - Die mechanischen Verhältnisse ändern sich (p2503 ... p2506). - Die Drehrichtung ändert sich (p1821). Bei Absolutwertgebern wird zusätzlich der Status der Justage (p2507) zurückgesetzt, falls derselbe Absolutwertgeber für die Lageregelung angewählt bleibt, aber die mechanischen Verhältnisse oder die Drehrichtung sich geändert haben. Im Zustand Betrieb wird zusätzlich eine Störung (F07494) erzeugt.		
Achtung:	Die übrigen Einstellwerte sind für Erweiterungen vorgesehen.		
Hinweis:	Das Verhalten bei DDS-Umschaltung erfolgt über den Wert von p2519 im Zieldatensatz.		

r2520[0...2] CO: LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort / Istw_aufb STW			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des von der Lageistwertaufbereitung erzeugten Gebersteuerwortes.		

Index:
 [0] = Geber 1
 [1] = Geber 2
 [2] = Reserviert

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Funktion 1 anfordern	Ja	Nein	-
	01	Funktion 2 anfordern	Ja	Nein	-
	02	Funktion 3 anfordern	Ja	Nein	-
	03	Funktion 4 anfordern	Ja	Nein	-
	04	Kommando Bit 0 anfordern	Ja	Nein	-
	05	Kommando Bit 1 anfordern	Ja	Nein	-
	06	Kommando Bit 2 anfordern	Ja	Nein	-
	07	Mode Fliegendes Messen/Referenzmarken-suche	Fliegendes Messen	Referenzmarken	-
	13	Absolutwert zyklisch anfordern	Ja	Nein	-
	14	Parkender Geber anfordern	Ja	Nein	-
	15	Geberfehler quittieren anfordern	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p0480

r2521[0...3] CO: LR Lageistwert / s_ist

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
----------------------	----------------------	-----------------------------------

Beschreibung: Anzeige des aktuellen durch die Lageistwertaufbereitung ermittelten Lageistwertes.

Index:
 [0] = Lageregelung
 [1] = Geber 1
 [2] = Geber 2
 [3] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p2502, r2526

Hinweis:
 r2526.0 = 1 --> Der Lageistwert in r2521[0] für die Lageregelung ist gültig.
 r2527.0 = 1 --> Der Lageistwert in r2521[1] für Geber 1 ist gültig.
 r2528.0 = 1 --> Der Lageistwert in r2521[2] für Geber 2 ist gültig.

r2522[0...3]	CO: LR Geschwindigkeitswert / v_ist		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen durch die Lageistwertaufbereitung ermittelten Geschwindigkeitswertes.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, r2526		
Hinweis:	r2526.0 = 1 --> Der Geschwindigkeitswert in r2522[0] für die Lageregelung ist gültig. r2527.0 = 1 --> Der Geschwindigkeitswert in r2522[1] für Geber 1 ist gültig. r2528.0 = 1 --> Der Geschwindigkeitswert in r2522[2] für Geber 2 ist gültig.		

r2523[0...3]	CO: LR Messwert / Messwert		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige des durch die Funktion "Referenzmarkensuche" und "Messtasterauswertung" ermittelten Wertes.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, r2526		

Hinweis: r2526.2 = 1 --> Der Messwert in r2523[0] für die Lageregelung ist gültig.
r2527.2 = 1 --> Der Messwert in r2523[1] für Geber 1 ist gültig.
r2528.2 = 1 --> Der Messwert in r2523[2] für Geber 2 ist gültig.

r2524	CO: LR LU/Umdrehung / LU/Umdrehung		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630, 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige der internen Längeneinheit LU/Motorumdrehung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0404		
p2525[0...n]	CO: LR Geberjustage Offset / Geb_justage Offset		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0 [LU]	Max 4294967295 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
Beschreibung:	Der Lageoffset wird bei der Absolutwertgeberjustage vom Antrieb ermittelt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0404		
Hinweis:	Der Lageoffset ist nur bei einem Absolutwertgeber relevant. Er wird bei der Justage vom Antrieb ermittelt und sollte vom Anwender nicht geändert werden.		

r2526.0...9**CO/BO: LR Zustandswort / ZSW**

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des Zustandsworts des Lagereglers.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lageistwert gültig	Ja	Nein	4010, 4015
	01	Referenzieren aktiv	Ja	Nein	4010
	02	Messwert gültig	Ja	Nein	3615, 4010
	03	Lageregelung aktiv	Ja	Nein	4015
	04	Festanschlag erreicht	Ja	Nein	3617, 4025
	05	Festanschlag außerhalb Fenster	Ja	Nein	3617, 4025
	06	Lagereglerausgang begrenzt	Ja	Nein	4015
	07	Nachführbetrieb anfordern	Ja	Nein	-
	08	Klemmen aktiv bei Fahren auf Festanschlag	Ja	Nein	4025
	09	Setzwert für Justage gültig	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2521, r2522, r2523				
Hinweis:	Zu Bit 04: Das Signal wird über p2634 beeinflusst.				
	Zu Bit 05: Das Signal wird über p2635 beeinflusst.				

r2527.0...2 CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1 / Istw_ erf ZSW Geb 1

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts der Lageistwerterfassung für Geber 1.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lageistwert gültig	Ja	Nein	-
	01	Referenzieren aktiv	Ja	Nein	-
	02	Messwert gültig	Ja	Nein	-

r2528.0...2 CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2 / Istw_ erf ZSW Geb 2

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts des Lageistwerterfassung für Geber 2.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Lageistwert gültig	Ja	Nein	-
	01	Referenzieren aktiv	Ja	Nein	-
	02	Messwert gültig	Ja	Nein	-

p2530	CI: LR Lagesollwert / s_soll		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015, 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Lagesollwert des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2665		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: BI: p2530 = r2665		
p2530	CI: LR Lagesollwert / s_soll		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015, 4020
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2665[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Lagesollwert des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2665		
p2531	CI: LR Geschwindigkeitssollwert / v_soll		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Geschwindigkeitssollwert des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2666		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: BI: p2531 = r2666		

p2531 CI: LR Geschwindigkeitssollwert / v_soll

CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

2666[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Geschwindigkeitssollwert des Lagereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r2666**p2532 CI: LR Lageistwert / s_ist**

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015, 4020, 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

2521[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Lageistwert des Lagereglers.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r2521

p2533[0...n]	LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante / s_soll_filt T		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für den Lagesollwertfilter (PT1).		
Hinweis:	Mit dem Filter wird der effektive Kv-Faktor (Lagekreisverstärkung) reduziert. Damit ist ein weiches Führungsverhalten bei besserem Störverhalten möglich. Anwendungen: - Abschwächung der Vorsteuerdynamik. - Ruckbegrenzung.		
p2534[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Faktor / n_vorst Fakt		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015, 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung zur Aktivierung und Gewichtung des Drehzahlvorsteuerwertes. Wert = 0 % --> Die Vorsteuerung ist deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2535, p2536, r2563		
Hinweis:	Bei einem optimal eingestellten Regelkreis der Achse sowie einer exakt ermittelten Ersatzzeitkonstanten des Drehzahlregelkreises hat der Vorsteuerfaktor den Wert 100 %.		

p2535[0...n] LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit / n_vorst Filt t_tot			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Einstellung der "gebrochenen" Totzeit für die Nachbildung des Zeitverhaltens des geschlossenen Drehzahlregelkreises. Der eingestellte Multiplikator bezieht sich auf den Lagereglertakt (Totzeit = p2535 * p0115[4]).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2536		
Achtung:	Bei aktiver Drehzahlvorsteuerung (p2534 > 0 %) gilt: Es werden zusätzlich zu der eingestellten Totzeit (p2535) intern zwei Lagereglertakte wirksam. Bei inaktiver Drehzahlvorsteuerung (p2534 = 0 %) gilt: Es wird keine Totzeit wirksam (p2535 und intern).		
Hinweis:	Zusammen mit p2536 kann das Zeitverhalten des geschlossenen Drehzahlregelkreises nachgebildet werden.		
p2536[0...n] LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1 / n_vorst Filt PT1			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung eines PT1-Filters für die Nachbildung des Zeitverhaltens des geschlossenen Drehzahlregelkreises.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2535		
Achtung:	Bei inaktiver Drehzahlvorsteuerung (p2534 = 0 %) gilt: Ein eventuell eingestelltes PT1-Filter ist nicht wirksam.		
Hinweis:	Zusammen mit p2535 kann das Zeitverhalten des geschlossenen Drehzahlregelkreises nachgebildet werden.		

p2537			
CI: LR Lageregler Adaption / Adaption			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Adaption der Proportionalverstärkung des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2538		
<hr/>			
p2538[0...n]			
LR Proportionalverstärkung / Kp			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [1000/min]	300.000 [1000/min]	1.000 [1000/min]
Beschreibung:	Einstellung der Proportionalverstärkung (P-Verstärkung, Lagekreisverstärkung, Kv-Faktor) des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2537, p2539, p2555, r2557, r2558		
Hinweis:	Mit der Proportionalverstärkung wird festgelegt, bei welcher Verfahrensgeschwindigkeit sich welcher Schleppabstand einstellt (ohne Vorsteuerung). Proportionalverstärkung klein: Langsame Reaktion auf Soll-Ist-Differenz, der Schleppabstand wird groß. Proportionalverstärkung groß: Schnelle Reaktion auf Soll-Ist-Differenz, der Schleppabstand wird klein.		

p2539[0...n]	LR Nachstellzeit / Tn		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	0.00 [ms]

Beschreibung: Einstellung zur Aktivierung der Nachstellzeit des Lagereglers.
Wert = 0 ms --> Der I-Anteil des Lagereglers ist deaktiviert.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2538, r2559

p2540	CO: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze / LR_ausg Grenz		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]

Beschreibung: Einstellung der Drehzahlgrenze des Lagereglerausgangs.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2541

p2541	CI: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle / LR_ausg Grenz S_q		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	2540[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Begrenzung des Lagereglerausgangs.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2540

p2542	LR Stillstandsfenster / Stillstandsfenster		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
0 [LU]	2147483647 [LU]	200 [LU]

Beschreibung: Einstellung des Stillstandsfensters für die Stillstandsüberwachung.

Nach Ablauf der Stillstandsüberwachungszeit wird zyklisch geprüft, ob sich die Differenz zwischen Soll- und Istposition innerhalb des Stillstandsfensters befindet und gegebenenfalls eine entsprechende Störung ausgegeben.

Wert = 0 --> Die Stillstandsüberwachung ist deaktiviert.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2543, p2544

Siehe auch: F07450

Hinweis: Für die Einstellung des Stillstands- und Positionierfensters gilt:

Stillstandsfenster (p2542) >= Positionierfenster (p2544)

p2543	LR Stillstandsüberwachungszeit / t_Stillstandsüberw		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 200.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Stillstandsüberwachungszeit für die Stillstandsüberwachung. Nach Ablauf der Stillstandsüberwachungszeit wird zyklisch geprüft, ob sich die Differenz zwischen Soll- und Istposition innerhalb des Stillstandsfensters befindet und gegebenenfalls eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2542, p2545 Siehe auch: F07450		
Hinweis:	Für die Einstellung der Stillstands- und Positionierüberwachungszeit gilt: Stillstandsüberwachungszeit (p2543) <= Positionierüberwachungszeit (p2545)		
p2544	LR Positionierfenster / Pos_fenster		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 40 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Positionierfensters für die Positionierüberwachung. Nach Ablauf der Positionierüberwachungszeit wird einmalig geprüft, ob sich die Differenz zwischen Soll- und Istposition innerhalb des Positionierfensters befindet und gegebenenfalls eine entsprechende Störung ausgegeben. Wert = 0 --> Die Positionierüberwachung ist deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2542, p2545, r2684 Siehe auch: F07451		
Hinweis:	Für die Einstellung des Stillstands- und Positionierfensters gilt: Stillstandsfenster (p2542) >= Positionierfenster (p2544)		

p2545	LR Positionierüberwachungszeit / t_Pos_überw		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Positionierüberwachungszeit für die Positionierüberwachung. Nach Ablauf der Positionierüberwachungszeit wird einmalig geprüft, ob sich die Differenz zwischen Soll- und Istposition innerhalb des Positionierfensters befindet und gegebenenfalls eine entsprechende Störung ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2543, p2544, r2684 Siehe auch: F07451		
Hinweis:	Für die Einstellung der Stillstands- und Positionierüberwachungszeit gilt: Stillstandsüberwachungszeit (p2543) <= Positionierüberwachungszeit (p2545)		
p2546[0...n]	LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung Toleranz / s_delta_überw Tol		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranz für die dynamische Schleppabstandsüberwachung. Überschreitet der dynamische Schleppabstand (r2563) die eingestellte Toleranz, so wird eine entsprechende Störung ausgegeben. Wert = 0 --> Die dynamische Schleppabstandsüberwachung ist deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2563, r2684 Siehe auch: F07452		
Hinweis:	Durch das Toleranzband sollen Fehlauflösungen der dynamischen Schleppabstandsüberwachung aufgrund von betriebsmäßigen Regelvorgängen (z. B. bei Laststöße) vermieden werden.		

p2547**LR Nockenschaltposition 1 / Nockenposition 1**CU250S_S
(Lagereg)**Zugriffsstufe:** 1**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer32CU250S_S_CAN
(Lagereg)**Änderbar:** U, T**Normierung:** -**Dyn. Index:** -CU250S_S_DP
(Lagereg)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 4025CU250S_S_PN
(Lagereg)CU250S_V
(Lagereg)CU250S_V_CAN
(Lagereg)CU250S_V_DP
(Lagereg)CU250S_V_PN
(Lagereg)**Min**

-2147483648 [LU]

Max

2147483647 [LU]

Werkseinstellung

0 [LU]

Beschreibung:

Einstellung der Nockenschaltposition 1.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2548, r2683

Vorsicht:

Erst nach dem Referenzieren der Achse ist sichergestellt, dass die Nockenschaltsignale bei der Ausgabe einen "wahren" Positionsbezug haben.

**Hinweis:**

Lageistwert <= Nockenschaltposition 1 --> r2683.8 = 1-Signal

Lageistwert > Nockenschaltposition 1 --> r2683.8 = 0-Signal

p2548**LR Nockenschaltposition 2 / Nockenposition 2**CU250S_S
(Lagereg)**Zugriffsstufe:** 1**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer32CU250S_S_CAN
(Lagereg)**Änderbar:** U, T**Normierung:** -**Dyn. Index:** -CU250S_S_DP
(Lagereg)**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 4025CU250S_S_PN
(Lagereg)CU250S_V
(Lagereg)CU250S_V_CAN
(Lagereg)CU250S_V_DP
(Lagereg)CU250S_V_PN
(Lagereg)**Min**

-2147483648 [LU]

Max

2147483647 [LU]

Werkseinstellung

0 [LU]

Beschreibung:

Einstellung der Nockenschaltposition 2.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2547, r2683

Vorsicht:

Erst nach dem Referenzieren der Achse ist sichergestellt, dass die Nockenschaltsignale bei der Ausgabe einen "wahren" Positionsbezug haben.

**Hinweis:**

Lageistwert <= Nockenschaltposition 2 --> r2683.9 = 1-Signal

Lageistwert > Nockenschaltposition 2 --> r2683.9 = 0-Signal

p2549	BI: LR Freigabe 1 / Freigabe 1		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	899.2
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Freigabe 1 des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0899, p2550		
Hinweis:	Die Freigabe des Lagereglers erfolgt über folgende UND-Verknüpfung: - BI: p2549 - BI: p2550		
p2550	BI: LR Freigabe 2 / Freigabe 2		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Freigabe 2 des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2549		
Hinweis:	Die Freigabe des Lagereglers erfolgt über folgende UND-Verknüpfung: - BI: p2549 - BI: p2550 Bei aktiviertem Funktionsmodul "Lageregelung" oder "Einfachpositionierer" wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: - BI: p2550 = 1		

p2550	BI: LR Freigabe 2 / Freigabe 2		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Freigabe 2 des Lagereglers.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2549		
Hinweis:	Die Freigabe des Lagereglers erfolgt über folgende UND-Verknüpfung: - BI: p2549 - BI: p2550		
p2551	BI: LR Meldung Sollwert steht / Meld Sollw steht		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Sollwert steht". BI: p2551 = 1-Signal: Es wird das sollwertseitige Ende eines Positioniervorgangs gemeldet und die Positionier- und Stillstandsüberwachung aktiviert. BI: p2551 = 0-Signal: Es wird der sollwertseitige Beginn eines Positioniervorgangs bzw. Nachfuhrbetrieb gemeldet und die Positionier- und Stillstandsüberwachung deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2554, r2683		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: BI: p2551 = r2683.2		
p2551	BI: LR Meldung Sollwert steht / Meld Sollw steht		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2683.2
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Sollwert steht". BI: p2551 = 1-Signal: Es wird das sollwertseitige Ende eines Positioniervorgangs gemeldet und die Positionier- und Stillstandsüberwachung aktiviert.		

BI: p2551 = 0-Signal:

Es wird der sollwertseitige Beginn eines Positioniervorgangs bzw. Nachföhrbetrieb gemeldet und die Positionier- und Stillstandsöberwachung deaktiviert.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2554, r2683

p2552	BI: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv / Meld FaF akt		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Fahren auf Festanschlag aktiv". BI: p2552 = 1-Signal: Es wird die Aktivität des Fahrens auf Festanschlag gemeldet und die Erkennung des Festanschlags über den maximalen Schleppabstand (p2634) gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2683		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: BI: p2552 = r2683.14		

p2552	BI: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv / Meld FaF akt		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4025
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2683.14
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Fahren auf Festanschlag aktiv". BI: p2552 = 1-Signal: Es wird die Aktivität des Fahrens auf Festanschlag gemeldet und die Erkennung des Festanschlags über den maximalen Schleppabstand (p2634) gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2683		

p2553	BI: LR Meldung Festanschlag erreicht / Meld Festanschlag		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Festanschlag erreicht". BI: p2553 = 1-Signal: Es wird das Erreichen des Festanschlags signalisiert und das Festanschlag-Öberwachungsfenster aktiviert.		

Abhängigkeit: Siehe auch: r2683

Hinweis: Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
BI: p2553 = r2683.12

p2553	BI: LR Meldung Festanschlag erreicht / Meld Festanschlag		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4025
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2683.12

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Festanschlag erreicht".

BI: p2553 = 1-Signal:

Es wird das Erreichen des Festanschlags signalisiert und das Festanschlag-Überwachungsfenster aktiviert.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2683

p2554	BI: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv / Meld Ver_bef akt		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_S_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Verfahrbefehl aktiv".

BI: p2554 = 1-Signal:

Es wird signalisiert, dass eine Positionierung aktiv ist und somit die Positionierüberwachung nicht mit der Meldung "Sollwert steht" (p2551) aktiviert wird.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2551, r2684

Hinweis: Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt:
BI: p2554 = r2684.15

p2554	BI: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv / Meld Ver_bef akt		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4020
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2684.15

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Meldung "Verfahrbefehl aktiv".

BI: p2554 = 1-Signal:

Es wird signalisiert, dass eine Positionierung aktiv ist und somit die Positionierüberwachung nicht mit der Meldung "Sollwert steht" (p2551) aktiviert wird.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2551, r2684

p2555	CI: LR LU/Umdrehung LU/mm / LU/Umdr LU/mm		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2524[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Bezug der internen Längeneinheit LU zur Motorumdrehung bei rotatorischem Geber und zu mm bei linearem Geber.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0404, r2524		
Hinweis:	Der Signalwert wird für die Umrechnung der Längeneinheit auf den Drehzahl- bzw. Geschwindigkeitssollwert verwendet.		
r2556	CO: LR Lagesollwert nach Sollwertglättung / s_soll nach Interp		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [LU]	- [LU]	- [LU]
Beschreibung:	Anzeige des Lagesollwertes nach der Sollwertglättung.		

r2557	CO: LR Lagereglereingang Regelabweichung / LR_eing Regelabw		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige der Differenz zwischen Lagesollwert und Lageistwert am Lagereglereingang.		
r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil / LR_ausg P-Anteil		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des P-Anteils am Ausgang des Lagereglers für den Drehzahlsollwert.		

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil / LR_ausg I-Anteil		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des I-Anteils am Ausgang des Lagereglers für den Drehzahlsollwert.		

r2560	CO: LR Drehzahlsollwert / n_soll		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige des Drehzahlsollwertes nach der Begrenzung (CI: p2541).		

r2561	CO: LR Drehzahlvorsteuerwert / n_vorsteuerwert		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min

- [1/min]

Max

- [1/min]

Werkseinstellung

- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des Drehzahlsollwertes aufgrund der Vorsteuerung.

r2562	CO: LR Drehzahlsollwert gesamt / n_soll gesamt		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min

- [1/min]

Max

- [1/min]

Werkseinstellung

- [1/min]

Beschreibung: Anzeige des gesamten Drehzahlsollwertes.

Dieser Wert ergibt sich aus der Summe aus Drehzahlvorsteuerung und Lagereglerausgang.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2560, r2561

r2563	CO: LR Schleppabstand dynamisches Modell / Schleppabstand dyn		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige des dynamischen Schleppabstands. Dieser Wert ist die um die geschwindigkeitsabhängige Komponente korrigierte Abweichung zwischen dem Lagesollwert und dem Lageistwert.		
Hinweis:	Bei p2534 >= 100 % (Vorsteuerung aktiviert) gilt: Der dynamische Schleppabstand (r2563) entspricht der Regelabweichung (r2557) am Lagereglereingang. Bei 0 % < p2534 < 100 % (Vorsteuerung aktiviert) bzw. p2534 = 0 % (Vorsteuerung deaktiviert) gilt: Der dynamische Schleppabstand (r2563) ist die Abweichung zwischen dem gemessenen Lageistwert und einem Wert, der über ein PT1-Modell aus dem Lagesollwert berechnet wird. Dies kompensiert die beim P-Regler systembedingte geschwindigkeitsabhängige Regelabweichung.		
r2564	CO: LR Momentenvorsteuerwert / M_vorsteuerwert		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2003	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des Momentenvorsteuerwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1511, p1512		
Hinweis:	Der Momentenvorsteuerwert ist die zeitliche Ableitung des Drehzahlvorsteuerwertes und bezieht sich auf ein Trägheitsmoment von 1 kgm ² /2 PI. Bei Nutzung der Vorsteuerung ist dies entsprechend des tatsächlichen Trägheitsmomentes zu bewerten.		

r2565	CO: LR Schleppabstand aktuell / Schleppabstand akt		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Schleppabstands. Dieser Wert ist die Abweichung zwischen dem Lagesollwert nach der Feininterpolation und dem Lageistwert.		
Achtung:	Bei aktiver Drehzahlvorsteuerung (p2534 > 0 %) gilt: Zur Berechnung dieses Wertes wird der Lagesollwert um zwei Lagereglertakte verzögert. Bei inaktiver Drehzahlvorsteuerung (p2534 = 0 %) gilt: Zur Berechnung dieses Wertes wird der Lagesollwert nicht verzögert.		
r2566	LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung / n Eing Vorst		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der Drehzahl am Eingang des Vorsteuerkanals.		
Hinweis:	Dieser Anzeigeparameter dient zur Diagnose auch bei inaktiver Vorsteuerung (p2534 = 0 %).		

p2567[0...n] LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment / M_vorst M_Trägh			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: 4015
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000000 [kgm²]	100000.000000 [kgm²]	0.159155 [kgm²]
Beschreibung:	Einstellung des Trägheitsmoments für die Momentenvorsteuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2534, r2564		
Hinweis:	Bei der Berechnung des Momentenvorsteuerwertes (r2654) wird die zeitliche Ableitung des Drehzahlvorsteuerwertes mit 2 PI * p2567 multipliziert. Aus Kompatibilität zu früheren Firmware-Versionen ist die Werkseinstellung für p2567 = 1 kgm^2/2 PI. Dadurch bleibt CO: r2564 standardmäßig die zeitliche Ableitung des Drehzahlvorsteuerwertes und bezieht sich wie gehabt auf ein Trägheitsmoment von 1 kgm^2/2 PI. Bei Momentenvorsteuerung kann jetzt das Trägheitsmoment direkt in p2567 eingetragen werden (anstatt den Vorsteuerwert nachträglich zu bewerten).		

p2568 BI: EPOS STOP-Nocken Aktivierung / STOP-Nocken Akt			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Aktivierung der "STOP-Nocken". BI: p2568 = 1-Signal --> Die Auswertung von STOP-Nocken Minus (BI: p2569) und STOP-Nocken Plus (BI: p2570) ist aktiv.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2569, p2570		
Hinweis:	Der Verfahrbereich kann auch über Software-Endschalter begrenzt werden.		

p2569 BI: EPOS STOP-Nocken Minus / STOP-Nocken Minus

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den STOP-Nocken in negativer Fahrtrichtung.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1135, p2568, p2570, p2573, r2684

Siehe auch: F07491

Vorsicht:



Die STOP-Nocken sind Low-aktiv.

Einstellung der Meldung 07491 als Störung (F07491):

Bei 0-Signal wird mit der AUS3 Rücklaufzeit (p1135) angehalten, das Zustandssignal r2684.13 = 1 gesetzt, gespeichert und die entsprechende Störung ausgegeben. Nach der Quittierung der Störung werden nur noch Bewegungen aus dem STOP-Nocken heraus zugelassen.

Bei 0/1-Signal und gültiger Fahrtrichtung wird ein Verlassen des STOP-Nockens erkannt und das Zustandssignal r2684.13 = 0 gesetzt.

Einstellung der Meldung 07491 als Warnung (A07491):

Bei 0-Signal wird mit der Maximalverzögerung (p2573) angehalten, das Zustandssignal r2684.13 = 1 gesetzt, gespeichert und die entsprechende Warnung ausgegeben. Es werden nur noch Bewegungen aus dem STOP-Nocken heraus zugelassen.

Bei 0/1-Signal und gültiger Fahrtrichtung wird ein Verlassen des STOP-Nockens erkannt, das Zustandssignal r2684.13 = 0 gesetzt und die Warnung gelöscht.

p2570 BI: EPOS STOP-Nocken Plus / STOP-Nocken Plus

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	1

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den STOP-Nocken in positiver Fahrtrichtung.

Abhängigkeit: Siehe auch: p1135, p2568, p2569, p2573, r2684

Siehe auch: F07492

Vorsicht:

Die STOP-Nocken sind Low-aktiv.

Einstellung der Meldung 07492 als Störung (F07492):

Bei 0-Signal wird mit der AUS3 Rücklaufzeit (p1135) angehalten, das Zustandssignal r2684.14 = 1 gesetzt, gespeichert und die entsprechende Störung ausgegeben. Nach der Quittierung der Störung werden nur noch Bewegungen aus dem STOP-Nocken heraus zugelassen.

Bei 0/1-Signal und gültiger Verfahrrichtung wird ein Verlassen des STOP-Nockens erkannt und das Zustandssignal r2684.14 = 0 gesetzt.

Einstellung der Meldung 07492 als Warnung (A07492):

Bei 0-Signal wird mit der Maximalverzögerung (p2573) angehalten, das Zustandssignal r2684.14 = 1 gesetzt, gespeichert und die entsprechende Warnung ausgegeben. Es werden nur noch Bewegungen aus dem STOP-Nocken heraus zugelassen.

Bei 0/1-Signal und gültiger Verfahrrichtung wird ein Verlassen des STOP-Nockens erkannt, das Zustandssignal r2684.14 = 0 gesetzt und die Warnung gelöscht.

p2571**EPOS Maximalgeschwindigkeit / v_Max**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	30000 [1000 LU/min]

Beschreibung: Einstellung der Maximalgeschwindigkeit für die Funktion "Einfachpositionierer" (EPOS).

Abhängigkeit: Siehe auch: r1084, r1087, p2503, p2504, p2505, p2506

Hinweis: Die Maximalgeschwindigkeit ist in allen Betriebsarten des Einfachpositionierers aktiv.

Die Maximalgeschwindigkeit für den Einfachpositionierer ist mit der Maximaldrehzahl/-geschwindigkeit des Drehzahl-/Geschwindigkeitsreglers abzugleichen:

Rotatorischer Geber:

$$p2571[1000 \text{ LU/min}] = \min(|r1084|, |r1087|)[1/\text{min}] \times p2505/p2504 \times p2506/1000$$

Linearer Geber:

$$p2571[1000 \text{ LU/min}] = \min(|r1084|, |r1087|)[\text{m/min}] \times p2503/10[\text{m}]$$

p2572	EPOS Maximalbeschleunigung / a_Max		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/s²]	Max 2000000 [1000 LU/s²]	Werkseinstellung 100 [1000 LU/s²]
Beschreibung:	Einstellung der Maximalbeschleunigung für die Funktion "Einfachpositionierer" (EPOS).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2619, p2644		
Hinweis:	Die Maximalbeschleunigung wirkt sprunghaft (ohne Ruck). Betriebsart "Verfahrssätze": Auf die Maximalbeschleunigung wirkt der programmierte Beschleunigungsoverride (p2619). Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI": Es wirkt der Beschleunigungsoverride (p2644, 4000 hex = 100 %). Betriebsart "Tippen" und "Referenzpunktfahrt": Es wirkt kein Beschleunigungsoverride. Es wird mit Maximalbeschleunigung gestartet.		
p2573	EPOS Maximalverzögerung / -a_Max		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/s²]	Max 2000000 [1000 LU/s²]	Werkseinstellung 100 [1000 LU/s²]
Beschreibung:	Einstellung der Maximalverzögerung für die Funktion "Einfachpositionierer" (EPOS).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2620, p2645		
Hinweis:	Die Maximalverzögerung wirkt sprunghaft (ohne Ruck). Betriebsart "Verfahrssätze": Auf die Maximalverzögerung wirkt der programmierte Verzögerungsoverride (p2620). Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI": Es wirkt der Verzögerungsoverride (p2645, 4000 hex = 100 %). Betriebsart "Tippen" und "Referenzpunktfahrt": Es wirkt kein Verzögerungsoverride. Es wird mit Maximalverzögerung abgebremst.		

p2574 EPOS Ruckbegrenzung / Ruckbegr			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/s³]	Max 100000000 [1000 LU/s³]	Werkseinstellung 10000 [1000 LU/s³]
Beschreibung:	Einstellung der Ruckbegrenzung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2572, p2573, p2575		
Hinweis:	<p>Die Ruckbegrenzung wird intern in eine Ruckzeit wie folgt umgerechnet: $\text{Ruckzeit } Tr = \max(p2572, p2573) / p2574$</p> <p>Die Ruckzeit wird intern auf 1000 ms begrenzt und auf ein ganzzahliges Vielfaches der Abtastzeit Positionieren (p0115[5]) aufgerundet.</p> <p>Die Ruckzeit ist für die Beschleunigungs- und Verzögerungsphase auch bei ungleicher Maximalbeschleunigung (p2572) und Maximalverzögerung (p2573) gültig.</p> <p>Bei ungleicher Maximalbeschleunigung und Maximalverzögerung ist die Bewegung nicht zeitoptimal, da die Ruckgrenze für den kleineren der beiden Werte nicht ausgenutzt wird.</p> <p>Ist im Verfahrprofil die Beschleunigungszeit ohne Ruckbegrenzung kleiner als die Ruckzeit Tr, so ist die Bewegung mit Ruckbegrenzung nicht zeitoptimal.</p> <p>Bei Verfahrbewegungen mit direktem Übergang zwischen Beschleunigung und Verzögerung (d. h. die Ruckzeit ist größer als die Konstantfahrphase) kann der Ruck bis zum Zweifachen des parametrisierten Rucks ansteigen.</p> <p>WEITER_FLIEGEND mit Richtungsumkehr wirkt intern wie ein WEITER_MIT_HALT, ohne dass "Position erreicht" gesetzt wird. Ohne Ruckbegrenzung ist dieses Verhalten kaum bemerkbar, da beim Reversieren der Positionssollwert nur einen Interpolatortakt auf Null gehalten wird.</p> <p>Bei Weiterschaltbedingung WEITER_MIT_HALT führt eine Ruckbegrenzung zu einer größeren Verzögerungszeit.</p>		


p2575 BI: EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung / Ruckbegrenzung Akt			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Aktivierung der Ruckbegrenzung. Aktivierung/Deaktivierung: - Über BI: p2575 = 1-Signal bzw. 0-Signal. - Über den Befehl RUCK im Verfahrssatz (nur bei BI: p2575 = 0-Signal).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2574		
Hinweis:	Eine Änderung des Signalzustands am Binektoreingang wird erst bei Stillstand übernommen.		

p2576 EPOS Modulokorrektur Modulobereich / Modulokorr Bereich			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1 [LU]	2147482647 [LU]	360000 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Modulobereichs für Achsen mit Modulokorrektur.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2577		

p2577	BI: EPOS Modulokorrektur Aktivierung / Modulokorr Akt		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630, 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Aktivierung der Modulokorrektur.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2576		
Hinweis:	Eine Änderung des Signalzustands am Binektoreingang wird erst im Zustand "Einschaltbereit" wirksam. Modulokorrektur anwählen: Es wird der aktuelle Lagesollwert in den Modulobereich korrigiert. Der Lageistwert unterscheidet sich um den Schleppabstand vom Lagesollwert und kann auch den Modulobereich verlassen. Modulokorrektur abwählen: Es wird auf den aktuellen Lageistwert aufgesetzt.		
p2578	CI: EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle / SW-Endsch Min S_q		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2580[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Software-Endschalter Minus.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2579, p2580, p2581, p2582 Siehe auch: A07469, A07477, A07479, F07481		
Achtung:	Eine Änderung des Software-Endschalters wirkt sofort. Eine Änderung eines Software-Endschalters führt zur Überprüfung der Positionen in den Verfahrssätzen.		
Hinweis:	Für die Einstellung der Software-Endschalter gilt: Software-Endschalter Minus < Software-Endschalter Plus		

p2579 CI: EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle / SW-Endsch Plus S_q			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2581[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Software-Endschalter Plus.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2578, p2580, p2581, p2582 Siehe auch: A07470, A07478, A07480, F07482		
Achtung:	Eine Änderung des Software-Endschalters wirkt sofort. Eine Änderung eines Software-Endschalters führt zur Überprüfung der Positionen in den Verfahrssätzen.		
Hinweis:	Für die Einstellung der Software-Endschalter gilt: Software-Endschalter Minus < Software-Endschalter Plus		

p2580 CO: EPOS Software-Endschalter Minus / SW-Endsch Minus			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	-2147482648 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Software-Endschalters in negativer Fahrtrichtung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2578, p2579, p2581, p2582		

p2581	CO: EPOS Software-Endschalter Plus / SW-Endsch Plus		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Software-Endschalters in positiver Fahrtrichtung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2578, p2579, p2580, p2582		
p2582	BI: EPOS Software-Endschalter Aktivierung / SW-Endsch Akt		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Aktivierung der "Software-Endschalter".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2578, p2579, p2580, p2581		
Vorsicht:	Software-Endschalter wirksam:		
	- Achse ist referenziert (r2684.11 = 1) und BI: p2582 = 1-Signal.		
	Software-Endschalter unwirksam:		
	- Modulokorrektur aktiv (BI: p2577 = 1-Signal).		
	- Referenzpunktfahrt wird ausgeführt.		
Achtung:	Zielposition bei relativer Positionierung außerhalb Software-Endschalter:		
	Der Verfahrsatz wird gestartet und die Achse kommt auf dem Software-Endschalter zum Stehen. Es wird eine entsprechende Warnung ausgegeben und der Verfahrsatz abgebrochen. Verfahrsätze mit gültiger Position sind aktivierbar.		
	Zielposition bei absoluter Positionierung außerhalb Software-Endschalter:		
	Der Verfahrsatz wird in der Betriebsart "Verfahrsätze" nicht gestartet und eine entsprechende Störung ausgegeben.		

Achse außerhalb gültigem Verfahrbereich:

Befindet sich die Achse bereits außerhalb des gültigen Verfahrbereichs, so wird eine entsprechende Störung ausgegeben. Die Störung kann bei Stillstand quittiert werden. Verfahrsätze mit gültiger Position sind aktivierbar.

Hinweis:

Der Verfahrbereich kann auch über STOP-Nocken begrenzt werden.

p2583		EPOS Umkehrlosekompensation / Umkehrlosekomp	
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-200000 [LU]	200000 [LU]	0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Losebetrags für positive oder negative Lose. 0: Die Umkehrlosekompensation ist ausgeschaltet. > 0: Positive Lose (Normalfall) Der Geberistwert eilt bei Richtungsumkehr dem tatsächlichen Istwert voraus. < 0: Negative Lose Der tatsächliche Istwert eilt bei Richtungsumkehr dem Geberistwert voraus.		
Abhängigkeit:	Wird eine stehende Achse durch "Referenzpunkt setzen" referenziert bzw. eine justierte Achse mit Absolutwertgeber eingeschaltet, so ist die Einstellung von p2604 für die Aufschaltung des Kompensationswertes relevant. p2604 = 1: Positiv fahren -> Es wird sofort ein Kompensationswert aufgeschaltet. Negativ fahren -> Es wird kein Kompensationswert aufgeschaltet. p2604 = 0: Positiv fahren -> Es wird kein Kompensationswert aufgeschaltet. Negativ fahren -> Es wird sofort ein Kompensationswert aufgeschaltet. Bei erneutem Referenzpunkt setzen (einer referenzierten Achse) bzw. bei "Fliegendem Referenzieren" ist nicht p2604 sondern die Vorgeschichte relevant. Siehe auch: p2604, r2667		

p2585 EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit / Tippen 1 v_Soll			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-40000000 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	-300 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung der Sollgeschwindigkeit für Tippen 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2587, p2589, p2591		

p2586 EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit / Tippen 2 v_Soll			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-40000000 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	300 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung der Sollgeschwindigkeit für Tippen 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2588, p2590, p2591		

p2587 EPOS Tippen 1 Verfahrenweg / Tippen 1 Weg

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
0 [LU]

Max
2147482647 [LU]

Werkseinstellung
1000 [LU]

Beschreibung: Einstellung des Verfahrenweges für inkrementelles Tippen 1.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2585, p2589, p2591

Hinweis: Inkrementelles Tippen 1 wird mit BI: p2591 = 1-Signal und BI: p2589 = 0/1-Signal gestartet.
Mit BI: p2589 = 0-Signal wird das inkrementelle Tippen abgebrochen.

p2588 EPOS Tippen 2 Verfahrenweg / Tippen 2 Weg

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
0 [LU]

Max
2147482647 [LU]

Werkseinstellung
1000 [LU]

Beschreibung: Einstellung des Verfahrenweges für inkrementelles Tippen 2.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2586, p2590, p2591

Hinweis: Inkrementelles Tippen 2 wird mit BI: p2591 = 1-Signal und BI: p2590 = 0/1-Signal gestartet.
Mit BI: p2590 = 0-Signal wird das inkrementelle Tippen abgebrochen.

p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle / Tippen 1 S_q		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3625
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 1.		
Abhängigkeit:	Bei Tippen wird mit der Maximalbeschleunigung/-verzögerung (p2572/p2573) angefahren bzw. abgebremst. BI: p2591 = 0-Signal Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 1 (p2585) endlos verfahren. BI: p2591 = 1-Signal Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 1 (p2585) um einen parametrierten Weg (p2587) verfahren. Siehe auch: p2572, p2573, p2585, p2587, p2591		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle / Tippen 1 S_q		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3625
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 1.		
Abhängigkeit:	Bei Tippen wird mit der Maximalbeschleunigung/-verzögerung (p2572/p2573) angefahren bzw. abgebremst. BI: p2591 = 0-Signal Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 1 (p2585) endlos verfahren. BI: p2591 = 1-Signal Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 1 (p2585) um einen parametrierten Weg (p2587) verfahren. Siehe auch: p2572, p2573, p2585, p2587, p2591		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle / Tippen 1 S_q		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3625
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	722.3
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen 1.		
Abhängigkeit:	Bei Tippen wird mit der Maximalbeschleunigung/-verzögerung (p2572/p2573) angefahren bzw. abgebremst. BI: p2591 = 0-Signal Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 1 (p2585) endlos verfahren.		

BI: p2591 = 1-Signal

Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 1 (p2585) um einen parametrisierten Weg (p2587) verfahren.

Siehe auch: p2572, p2573, p2585, p2587, p2591

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle / Tippen 2 S_q		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3625
CU250S_S_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für Tippen 2.

Abhängigkeit: Bei Tippen wird mit der Maximalbeschleunigung/-verzögerung (p2572/p2573) angefahren bzw. abgebremst.

BI: p2591 = 0-Signal

Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 2 (p2586) endlos verfahren.

BI: p2591 = 1-Signal

Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 2 (p2586) um einen parametrisierten Weg (p2588) verfahren.

Siehe auch: p2572, p2573, p2586, p2588, p2591

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle / Tippen 2 S_q		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3625
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für Tippen 2.

Abhängigkeit: Bei Tippen wird mit der Maximalbeschleunigung/-verzögerung (p2572/p2573) angefahren bzw. abgebremst.

BI: p2591 = 0-Signal

Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 2 (p2586) endlos verfahren.

BI: p2591 = 1-Signal

Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 2 (p2586) um einen parametrisierten Weg (p2588) verfahren.

Siehe auch: p2572, p2573, p2586, p2588, p2591

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle / Tippen 2 S_q		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3625
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	722.4

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für Tippen 2.

- Abhängigkeit:** Bei Tippen wird mit der Maximalbeschleunigung/-verzögerung (p2572/p2573) angefahren bzw. abgebremst.
 BI: p2591 = 0-Signal
 Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 2 (p2586) endlos verfahren.
 BI: p2591 = 1-Signal
 Es wird mit der Sollgeschwindigkeit Tippen 2 (p2586) um einen parametrierten Weg (p2588) verfahren.
 Siehe auch: p2572, p2573, p2586, p2588, p2591
- Achtung:** Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell / Tippen ink		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen inkrementell.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2585, p2586, p2587, p2588, p2589, p2590		

p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell / Tippen ink		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen inkrementell.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2585, p2586, p2587, p2588, p2589, p2590		

p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell / Tippen ink		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	722.5
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Tippen inkrementell.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2585, p2586, p2587, p2588, p2589, p2590		

p2593	CI: EPOS LU/Umdrehung LU/mm / LU/Umdr LU/mm		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2524[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Bezug der internen Längeneinheit LU zur Motorumdrehung bei rotatorischem Geber und zu mm bei linearem Geber.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0404, r2524, p2594		
Hinweis:	Der Signalwert wird für die Umrechnung der Längeneinheit auf den Drehzahlsollwert bzw. Geschwindigkeitssollwert verwendet.		
p2594[0...2]	CI: EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt / v_Max ext begrenzt		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die extern begrenzte Maximalgeschwindigkeit.		
Index:	[0] = Sollwertbegrenzung absolut [1] = Sollwertbegrenzung positiv [2] = Sollwertbegrenzung negativ		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2524, p2571, p2593		
Warnung:	Damit die extern begrenzte Geschwindigkeit bei den EPOS Betriebsmodi wirken kann, muss der Konnektoreingang p2593 korrekt verschaltet sein.		
			

p2595	BI: EPOS Referenzieren Start / Ref Start		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612, 3625, 3614
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Starten der "Referenzpunktfahrt" bzw. "Fliegendes Referenzieren". BI: p2595 = 0/1-Signal Der Referenziervorgang wird gestartet. BI: p2595 = 1/0-Signal Der Referenziervorgang wird abgebrochen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2597, p2598, p2599, r2684		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Referenzpunktfahrt (BI: p2597 = 0-Signal): Die Referenzpunktfahrt kann erst nach Abschluss einer in Bearbeitung befindlichen Verfahrbewegung aktiviert werden (0/1-Flanke). Mit dem Start wird gegebenenfalls das Zustandssignal "Referenzpunkt gesetzt" (r2684.11) zurückgesetzt. Fliegendes Referenzieren (BI: p2597 = 1-Signal): Mit dem Start wird das Zustandssignal "Referenzpunkt gesetzt" (r2684.11) nicht zurückgesetzt.		
p2596	BI: EPOS Referenzpunkt setzen / Ref_pkt setzen		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für "Referenzpunkt setzen".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2598, p2599, r2684		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Referenzpunkt setzen wirkt in folgenden Betriebszuständen: - Im Grundzustand. - Bei FESTANSCHLAG mit Fortsetzbedingung ENDE (entspricht Grundzustand).		

- Bei Verfahrssatz unterbrochen über BI: p2640 = 0-Signal (Zwischenhalt).
- Bei EPOS nicht freigegeben (BI: p2656 = 0-Signal) und Lageistwert gültig (BI: p2658 = 1-Signal).

p2597 BI: EPOS Referenziertyp Anwahl / Ref_typ Anwahl			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612, 3614, 3625
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Referenziertyps. 1-Signal: Fliegendes Referenzieren 0-Signal: Referenzpunktfahrt		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2595		
Hinweis:	Das Referenzieren wird wie folgt aktiviert: - Referenziertyp anwählen (BI: p2597) - Referenziervorgang starten (BI: p2595 = 0/1-Signal)		

p2598[0...3] CI: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle / Ref_pkt-Koord S_q			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S (Lagereg EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612, 3614
CU250S_S_CAN (Lagereg)			
CU250S_S_CAN (Lagereg EPOS)			
CU250S_S_CAN (EPOS)			
CU250S_S_DP (Lagereg)			
CU250S_S_DP (Lagereg EPOS)			
CU250S_S_DP (EPOS)			
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_S_PN (Lagereg EPOS)			
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2599[0]
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Referenzpunkt-Koordinate. Dieser Wert dient als Bezug bei folgenden Referenziervorgängen: - Referenzpunktfahrt - Referenzpunkt setzen - Fliegendes Referenzieren - Absolutwertjustage		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2507, p2595, p2596, p2597, p2599		
Hinweis:	Bei aktiviertem Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) gilt: Inkrementelles Messsystem: Nach Erreichen des Referenzpunktes übernimmt der Antrieb den über den Konnektoreingang p2598[0] empfangenen Positionswert als aktuelle Achsposition. Absolutwertgeber: Bei der Geberjustage wird die über den Konnektoreingang empfangene Position als aktuelle Achsposition gesetzt. Der Lageoffset zum tatsächlichen Geberistwert wird in p2525 angezeigt.		

p2598[0...3] CI: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle / Ref_pkt-Koord S_q			
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V (Lagereg EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612, 3614
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 2599[0]
			[1] 0
			[2] 0
			[3] 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Referenzpunkt-Koordinate. Dieser Wert dient als Bezug bei folgenden Referenziervorgängen: - Referenzpunktfahrt - Referenzpunkt setzen - Fliegendes Referenzieren - Absolutwertjustage		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2507, p2595, p2596, p2597, p2599		
Hinweis:	Inkrementelles Messsystem: Nach Erreichen des Referenzpunktes übernimmt der Antrieb den über den Konnektoreingang p2598[0] empfangenen Positionswert als aktuelle Achsposition. Absolutwertgeber: Bei der Geberjustage wird die über den Konnektoreingang empfangene Position als aktuelle Achsposition gesetzt. Der Lageoffset zum tatsächlichen Geberistwert wird in p2525 angezeigt.		

p2599 CO: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert / Ref_pkt-Koord Wert			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Positionswertes für die Referenzpunkt-Koordinate. Dieser Wert wird nach dem Referenzieren bzw. Justieren als aktuelle Achsposition gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2507, p2525, p2595, p2596, p2597, p2598		

p2600 EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-Verschiebung / Ref_pkt-Versch			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung der Referenzpunkt-Verschiebung bei der Referenzpunktfahrt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2598		

p2601 EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster / Inneres Fenster			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3614
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des inneren Fensters beim fliegenden Referenzieren. Wert = 0: Die Auswertung des inneren Fensters ist deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2597, p2602, r2684		
Achtung:	Das innere Fenster muss kleiner als das äußere Fenster eingestellt werden.		
Hinweis:	Ist die Differenz zwischen Referenzpunkt-Koordinate und erfasster Istposition kleiner als das innere Fenster, so wird bei referenzierter Achse keine Korrektur durchgeführt. Ist die Differenz zwischen Referenzpunkt-Koordinate und erfasster Istposition größer als das innere Fenster und kleiner als das äußere Fenster (p2602), so wird bei referenzierter Achse eine Korrektur durchgeführt.		
p2602 EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster / Äußeres Fenster			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3614
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des äußeren Fensters beim fliegenden Referenzieren. Wert = 0: Die Auswertung des äußeren Fensters ist deaktiviert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2597, r2684 Siehe auch: A07489		
Achtung:	Das innere Fenster muss kleiner als das äußere Fenster eingestellt werden.		
Hinweis:	Ist die Differenz zwischen Referenzpunkt-Koordinate und erfasster Istposition größer als das äußere Fenster, so wird bei referenzierter Achse keine Korrektur durchgeführt. Außerdem wird eine entsprechende Meldung ausgegeben und r2684.3 = 1 gesetzt.		

p2603 EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ / Pos_modus relativ

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	1	1

Beschreibung: Einstellung des relativen Positioniermodus beim fliegenden Referenzieren.

Wert = 1:

Der korrigierte Sollwert wird nicht in den Verfahrensweg eingerechnet.

Wert = 0:

Der korrigierte Sollwert wird in den Verfahrensweg eingerechnet.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2597, p2623, p2648

Vorsicht: Bei p2603 = 0 kann es zu einem Drehrichtungswechsel kommen.

p2604 BI: EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung / Ref_pktfahrt Richt

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Startrichtung der Referenzpunktfahrt.

1-Signal: Start in negativer Richtung.

0-Signal: Start in positiver Richtung.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2583, p2595, p2597

p2605	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahr­geschwindigkeit Referenznocken / v_Anfahr Ref_nocke		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 5000 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung der Anfahr­geschwindigkeit zum Referenznocken bei der Referenzpunktfahrt.		
Abhängigkeit:	Die Referenzpunktfahrt startet nur mit der Anfahr­geschwindigkeit zum Referenznocken bei vorhandenem Referenznocken (p2607 = 1). Siehe auch: p2595, p2597, p2604, p2606, p2607		
Hinweis:	Beim Fahren zum Referenznocken ist der Geschwindigkeitsoverride wirksam. Befindet sich die Achse beim Starten der Referenzpunktfahrt bereits auf dem Referenznocken, so wird sofort mit dem Fahren zur Nullmarke begonnen.		
p2606	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler Weg / Ref_nocke Max s		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des maximalen Wegs nach dem Start der Referenzpunktfahrt beim Fahren zum Referenznocken.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2595, p2597, p2604, p2605, p2607 Siehe auch: F07458		
Hinweis:	Bei Verwendung eines Umkehrnockens ist der maximale Weg entsprechend groß einzustellen.		

p2607 EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden / Ref_nocke vorh			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung, ob bei der Referenzpunktfahrt ein Referenznocken vorhanden ist oder nicht. Wert = 1: Referenznocken vorhanden. Wert = 0: Kein Referenznocken vorhanden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2595, p2597, p2604, p2605, p2606		

p2608 EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Nullmarke / v_Anfahr Ref_NM			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung der Anfahrgeschwindigkeit nach dem Erkennen des Referenznockens zum Suchen der Nullmarke bei der Referenzpunktfahrt.		
Abhängigkeit:	Bei nicht vorhandenem Referenznocken (p2607 = 0) startet die Referenzpunktfahrt sofort mit dem Fahren zur Nullmarke. Siehe auch: p2595, p2597, p2604, p2607, p2609, p2610		
Vorsicht:	Wird der Referenznocken nicht so justiert, dass bei jeder Referenzpunktfahrt die gleiche Nullmarke zur Synchronisation erkannt wird, so ergibt sich ein "falscher" Bezugspunkt der Achse. Nach dem Verlassen des Referenznockens wird das Suchen der Nullmarke aufgrund von internen Faktoren zeitverzögert aktiviert. Deshalb sollte der Referenznocken in die Mitte zwischen zwei Nullmarken justiert werden und die Anfahrgeschwindigkeit dem Abstand zweier Nullmarken angepasst werden.		
Hinweis:	Beim Fahren zur Nullmarke ist der Geschwindigkeitsoverride nicht wirksam.		

p2609	EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke / Max s Ref_nocke NM		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 20000 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des maximalen Wegs nach dem Verlassen des Referenznockens beim Fahren zur Nullmarke.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2595, p2597, p2604, p2607, p2608, p2610 Siehe auch: F07459		
p2610	EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg zur Nullmarke / Tol_band zu NM		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Toleranzbandes beim Weg zur Nullmarke. Die Auswertung der Nullmarke erfolgt innerhalb des maximalen Wegs zwischen Referenznocken und Nullmarke (p2609) minus dem Toleranzband beim Weg zur Nullmarke (p2610).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2609		

p2611 EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt / v_Anfahr Ref_pkt			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung der Anfahrgeschwindigkeit nach dem Erkennen der Nullmarke zum Fahren auf den Referenzpunkt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2595, p2597, p2604, p2607, p2609, p2610		
Hinweis:	Beim Fahren zum Referenzpunkt ist der Geschwindigkeitsoverride nicht wirksam.		
p2612 BI: EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken / Ref_nocken			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Referenznocken.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2607		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		

p2613	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus / Umkehrnocken Minus		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Umkehrnocken in negativer Fahrtrichtung. 1-Signal: Umkehrnocken nicht erreicht. 0-Signal: Umkehrnocken erreicht.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2614		
Hinweis:	Wird während der Referenzpunktfahrt von Umkehrnocken Minus und Plus ein 0-Signal erkannt, so bleibt die Achse stehen.		
p2614	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus / Umkehrnocken Plus		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Umkehrnocken in positiver Fahrtrichtung. 1-Signal: Umkehrnocken nicht erreicht. 0-Signal: Umkehrnocken erreicht.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2613		
Hinweis:	Wird während der Referenzpunktfahrt von Umkehrnocken Minus und Plus ein 0-Signal erkannt, so bleibt die Achse stehen.		

p2615 EPOS Verfahrensatz Anzahl maximal / Ver_satz Anz max			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: C(17)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1	Max 16	Werkseinstellung 16
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der maximal zur Verfügung stehenden Verfahrensätze.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624		

p2616[0...n] EPOS Verfahrensatz Satznummer / Ver_satz Satznr			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min -1	Max 63	Werkseinstellung -1
Beschreibung:	Einstellung einer Satznummer. -1: Ungültige Satznummer. Diese Sätze werden nicht berücksichtigt. 0 ... 63: Gültige Satznummer.		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624		

p2616[0...n] EPOS Verfahrensatz Satznummer / Ver_satz Satznr			
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -1	Max 15	Werkseinstellung -1
Beschreibung:	Einstellung einer Satznummer. -1: Ungültige Satznummer. Diese Sätze werden nicht berücksichtigt. 0 ... 15: Gültige Satznummer.		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624		

p2617[0...n]	EPOS Verfahrssatz Position / Ver_satz Position		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung der Zielposition für den Verfahrssatz.		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2616, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624		
Hinweis:	Die Zielposition wird abhängig von p2623 relativ oder absolut angefahren.		

p2618[0...n]	EPOS Verfahrssatz Geschwindigkeit / Ver_satz v		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	600 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeit für den Verfahrssatz.		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2616, p2617, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624, p2646		
Hinweis:	Die Geschwindigkeit kann über den Geschwindigkeitsoverride (p2646) beeinflusst werden.		

p2619[0...n] EPOS Verfahrssatz Beschleunigungsoverride / Ver_satz a_over			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Beschleunigungsoverrides für den Verfahrssatz. Der Override bezieht sich auf die Maximalbeschleunigung (p2572).		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2572, p2615, p2616, p2617, p2618, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624		

p2620[0...n] EPOS Verfahrssatz Verzögerungsoverride / Ver_satz -a_over			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Verzögerungsoverrides für den Verfahrssatz. Der Override bezieht sich auf die Maximalverzögerung (p2573).		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2573, p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2621, p2622, p2623, p2624		
Achtung:	Wird bei der Berechnung des Fahrprofils festgestellt, dass die Zielposition des nächsten Satzes mit dem programmierten Verzögerungsoverride nicht ohne Richtungsumkehr (fliegender Satzwechsel) erreicht wird, so bleibt der alte (aktuelle) Verzögerungsoverride wirksam.		

p2621[0...n] EPOS Verfahrensatz Auftrag / Ver_satz Auftrag

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

	Min 1	Max 9	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des gewünschten Auftrags für den Verfahrensatz.		
Wert:	1: POSITIONIEREN 2: FESTANSCHLAG 3: ENDLOS_POS 4: ENDLOS_NEG 5: WARTEN 6: GOTO 7: SET_O 8: RESET_O 9: RUCK		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2622, p2623, p2624		

p2622[0...n] EPOS Verfahrensatz Auftragsparameter / Ver_satz Auftr_par

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung von zusätzlichen Informationen des entsprechenden Auftrags für den Verfahrensatz.		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2623, p2624		
Hinweis:	Abhängig vom Auftrag ist folgendes einzustellen: FESTANSCHLAG: Klemmmoment bzw. Klemmkraft (rotatorisch 0...65536 [0.01 Nm], linear 0...65536 [N]) WARTEN: Wartezeit [ms] GOTO: Satznummer SET_O: 1, 2 oder 3 - Setzen Direktausgabe 1, 2 oder 3 (beide)		

RESET_O: 1, 2 oder 3 - Rücksetzen Direktausgabe 1, 2 oder 3 (beide)

RUCK: 0 - Deaktivieren, 1 - Aktivieren

p2623[0...n]		EPOS Verfahrersatz Auftragsmodus / Ver_satz Modus	
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p2615
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3515, 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
Beschreibung:	Einstellung zur Beeinflussung des Auftrags für den Verfahrersatz. Wert = 0000 cccc bbbb aaaa cccc: Positioniermodus cccc = 0000 --> ABSOLUT cccc = 0001 --> RELATIV cccc = 0010 --> ABS_POS (Nur bei Rundachse mit Modulokorrektur) cccc = 0011 --> ABS_NEG (Nur bei Rundachse mit Modulokorrektur) bbbb: Fortsetzungsbedingung bbbb = 0000 --> ENDE bbbb = 0001 --> WEITER MIT HALT bbbb = 0010 --> WEITER FLIEGEND bbbb = 0011 --> WEITER EXTERN bbbb = 0100 --> WEITER EXTERN WARTEN bbbb = 0101 --> WEITER EXTERN ALARM aaaa: Kennungen aaaa = 000x --> Satz ein-/ausblenden (x = 0: einblenden, x = 1: ausblenden)		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p2615. Siehe auch: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2624		

p2624	EPOS Verfahrensatz Sortieren / Ver_satz Sortieren		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Sortieren der Verfahrensätze entsprechend ihrer Satznummer. Vorgehen: p2624 = 0 --> 1 setzen Die Sortierung wird gestartet und der Parameter automatisch nach Beendigung des Vorgangs auf Null gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623		
Hinweis:	Die Verfahrensätze sind nach der Sortierung an den Anfang des Speichers in aufsteigender Reihenfolge ohne Lücken geschrieben.		
p2625	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 0 / Ver_satz Anw Bit 0		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 0.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 64 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 und p2630. Siehe auch: p2626, p2627, p2628, p2629, p2630		
p2625	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 0 / Ver_satz Anw Bit 0		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 0.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 16 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627 und p2628. Siehe auch: p2626, p2627, p2628, p2629, p2630		

p2626	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 1 / Ver_satz Anw Bit 1		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 1.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 64 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 und p2630. Siehe auch: p2625, p2627, p2628, p2629, p2630		
p2626	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 1 / Ver_satz Anw Bit 1		
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 1.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 16 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627 und p2628. Siehe auch: p2625, p2627, p2628, p2629, p2630		
p2627	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 2 / Ver_satz Anw Bit 2		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 2.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 64 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 und p2630. Siehe auch: p2625, p2626, p2628, p2629, p2630		

p2627 BI: EPOS Verfahrenssatz Anwahl Bit 2 / Ver_satz Anw Bit 2

CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640

CU250S_V_PN (EPOS)

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrenssatzes Bit 2.**Abhängigkeit:** Zur Anwahl einer der maximal 16 Verfahrenssätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627 und p2628. Siehe auch: p2625, p2626, p2628, p2629, p2630**p2628 BI: EPOS Verfahrenssatz Anwahl Bit 3 / Ver_satz Anw Bit 3**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640

CU250S_S_PN (EPOS)

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrenssatzes Bit 3.**Abhängigkeit:** Zur Anwahl einer der maximal 64 Verfahrenssätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 und p2630. Siehe auch: p2625, p2626, p2627, p2629, p2630**p2628 BI: EPOS Verfahrenssatz Anwahl Bit 3 / Ver_satz Anw Bit 3**

CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640

CU250S_V_PN (EPOS)

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrenssatzes Bit 3.**Abhängigkeit:** Zur Anwahl einer der maximal 16 Verfahrenssätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627 und p2628. Siehe auch: p2625, p2626, p2627, p2629, p2630

p2629	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 4 / Ver_satz Anw Bit 4		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 4.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 64 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 und p2630. Siehe auch: p2625, p2626, p2627, p2628, p2630		
p2630	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 5 / Ver_satz Anw Bit 5		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3640
CU250S_S_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Verfahrensatzes Bit 5.		
Abhängigkeit:	Zur Anwahl einer der maximal 64 Verfahrensätze gibt es die Binektoreingänge p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 und p2630. Siehe auch: p2625, p2626, p2627, p2628, p2629		
p2631	BI: EPOS Verfahrenauftrag aktivieren (0 -> 1) / Ver_auftr akt		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3625
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für "Verfahrenauftrag aktivieren". BI: p2631 = 0/1-Signal Der über BI: p2625 ... p2630 angewählte Verfahrenauftrag wird gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2625, p2626, p2627, p2628, p2629, p2630, p2640, p2641		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Zum Starten eines Verfahrensatzes muss die Achse referenziert sein (r2684.11 = 1). Die Quittierung erfolgt über das Zustandssignal r2684.12 = 0/1-Signal.		

Ein Verfahrenauftrag kann über folgende Signale beeinflusst werden:

- Zwischenhalt über BI: p2640.
- Verfahrenauftrag verwerfen über BI: p2641.

p2632 EPOS Externer Satzwechsel Auswertung / Ext Satzw Ausw			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615, 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Modus zur Auswertung von "Externer Satzwechsel".		
Wert:	0: Externer Satzwechsel über Messtaster 1: Externer Satzwechsel über BI: p2633		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2623, p2633, r2677, r2678		
Hinweis:	Im Modus "Externer Satzwechsel über Messtaster" (p2632 = 0) gilt: Beim Starten eines Verfahrensatzes mit der Weiterschaltbedingung WEITER_EXTERN, WEITER_EXTERN_WARTEN und WEITER_EXTERN_ALARM wird ein aktiviertes "Fliegendes Referenzieren" abgebrochen. Nach Beendigung des Satzes muss "Fliegendes Referenzieren" über BI: p2595 = 0/1-Signal wieder aktiviert werden.		
p2633 BI: EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1) / Ext Satzw (0->1)			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für "Externer Satzwechsel". BI: p2633 = 0/1-Signal		
Abhängigkeit:	Die Auswertung des Signals ist nur bei p2632 = 1 aktiv. Siehe auch: p2623, p2632, p2640, p2641, r2677, r2678		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Eine 0/1-Flanke löst einen fliegenden Satzwechsel in den nachfolgenden Verfahrensatz aus. Beim Erkennen des externen Satzwechsels wird die Istposition in r2678 gespeichert.		

Ein Verfahrtauftrag kann über folgende Signale beeinflusst werden:

- Zwischenhalt über BI: p2640.

- Verfahrtauftrag verwerfen über BI: p2641.

p2634[0...n] EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal / Schleppabstand max			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3617, 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Schleppabstandes zum Erkennen des Zustands "Festanschlag erreicht" (r2526.4).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, p2621, r2675		
Hinweis:	Der Zustand "Festanschlag erreicht" wird erkannt, wenn der Schleppabstand den theoretisch berechneten Schleppabstandswert um p2634 überschreitet.		
p2635 EPOS Festanschlag Überwachungsfenster / Festanschlag Überw			
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3617, 4025
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 100 [LU]
Beschreibung:	Einstellung des Überwachungsfensters der Lageistposition nach Erreichen des Festanschlags.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, r2683 Siehe auch: F07484		
Hinweis:	Verschiebt sich der Anschlag nach Erreichen des Festanschlags in positive oder negative Richtung um mehr als den hier eingestellten Wert, so wird BO: r2526.5 = 1 gesetzt und eine entsprechende Meldung ausgegeben.		

p2637	BI: EPOS Festanschlag erreicht / Festanschlag erreicht		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3617
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.4
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Festanschlag erreicht". BI: p2637 = 1-Signal Festanschlag ist erreicht. BI: p2637 = 0-Signal Festanschlag ist nicht erreicht.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, p2634		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Die Erkennung von "Festanschlag erreicht" ist bei Werkseinstellung abhängig von Signal BO: r2526.4 (Festanschlag erreicht). Dieses Signal wird über p2634 (EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal) beeinflusst.		
p2638	BI: EPOS Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster / Festanschlag außerhalb		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3617
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.5
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster". BI: p2638 = 1-Signal Festanschlag befindet sich außerhalb des Überwachungsfensters. BI: p2638 = 0-Signal Festanschlag ist innerhalb des Überwachungsfensters.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, p2635		
Hinweis:	Die Erkennung von "Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster" ist bei Werkseinstellung abhängig von Signal BO: r2526.5 (Festanschlag außerhalb Fenster). Dieses Signal wird über p2635 (EPOS Festanschlag Überwachungsfenster) beeinflusst.		

p2639	BI: EPOS Momentengrenze erreicht / M_grenze erreicht		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1407.7
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Momentengrenze erreicht" beim Fahren auf Festanschlag. BI: p2639 = 1-Signal Momentengrenze ist erreicht. BI: p2639 = 0-Signal Momentengrenze ist nicht erreicht.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1407		
Hinweis:	Die Rückmeldung von "Momentengrenze erreicht" ist bei Werkseinstellung abhängig von Signal BO: r1407.7 (Momentengrenze erreicht).		
p2640	BI: EPOS Zwischenhalt (0-Signal) / Zwischenhalt		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3620, 3625
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für "Kein Zwischenhalt/Zwischenhalt". BI: p2640 = 1-Signal Kein Zwischenhalt. BI: p2640 = 0-Signal Zwischenhalt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2631, p2641, p2647, p2649		
Vorsicht:	Bei BI: p2649 = 1-Signal gilt: Ein Start der Bewegung erfolgt ohne explizite Ansteuerung.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Dieses Signal wirkt nur in den Betriebsarten "Verfahrssätze" und "Sollwertdirektvorgabe/MDI". Beim Aktivieren des Zwischenhalts wird mit der parametrisierten Verzögerung (p2620 bzw. p2645) abgebremst.		

p2641	BI: EPOS Verfahrenauftrag verwerfen (0-Signal) / Ver_auftr verwerf		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3620, 3625
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für "Verfahrenauftrag nicht verwerfen/Verfahrenauftrag verwerfen". BI: p2641 = 1-Signal Verfahrenauftrag nicht verwerfen. BI: p2641 = 0-Signal Verfahrenauftrag verwerfen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2631, p2640, p2647, p2649		
Vorsicht:	Bei BI: p2649 = 1-Signal gilt: Ein Start der Bewegung erfolgt ohne explizite Ansteuerung.		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Dieses Signal wirkt nur in den Betriebsarten "Verfahrensätze" und "Sollwertdirektvorgabe/MDI". Beim Aktivieren von Verfahrensatz verwerfen wird mit der Maximalverzögerung (p2573) abgebremst.		
p2642	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positionssollwert / MDI s_soll		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2690[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Positionssollwert in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2648, p2649, p2650, p2690		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Positionssollwert wird abhängig von p2649 stetig oder flankengetriggert übernommen. Die Vorgabe des Positionssollwerts wird als Längeneinheit [LU] interpretiert.		

p2643	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Geschwindigkeitssollwert / MDI v_soll		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2691[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Geschwindigkeitssollwert in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2649, p2650, p2691		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Geschwindigkeitssollwert wird abhängig von p2649 stetig oder flankengetriggert übernommen. Die Vorgabe des Geschwindigkeitssollwerts wird als [1000 LU/min] interpretiert.		
p2644	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Beschleunigungsoverride / MDI a_over		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2692[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Beschleunigungsoverride in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2649, p2650, p2692		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Beschleunigungsoverride wird abhängig von p2649 stetig oder flankengetriggert übernommen. Der Signalwert 4000 hex (16384 dez) entspricht 100 %.		

p2645	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Verzögerungsoverride / MDI -a_over		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2693[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Verzögerungsoverride in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2649, p2650, p2693		
Achtung:	Wird bei der Berechnung des Fahrplans festgestellt, dass die Zielposition mit dem programmierten Verzögerungsoverride nicht ohne Richtungskehr erreicht wird, so wird bei der Übernahme der Dynamikwerte der größere Verzögerungsoverride übernommen und wirksam.		
	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der Verzögerungsoverride wird abhängig von p2649 stetig oder flankengetriggert übernommen.		
	Der Signalwert 4000 hex (16384 dez) entspricht 100 %.		
p2646	CI: EPOS Geschwindigkeitsoverride / v_over		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Geschwindigkeitsoverride.		
	Dieser Geschwindigkeitsoverride ist in den Betriebsarten "Sollwertdirektvorgabe/MDI", "Verfahrssätze", "Tippen" und "Referenzpunktfahrt" (beim Anfahren des Referenznockens) wirksam.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2571, p2585, p2586, p2605, p2618, p2643, r2681		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Der wirksame Override (r2681) kann sich aufgrund von Begrenzungen (z. B. Maximalgeschwindigkeit) vom vorgegebenen Override unterscheiden.		

p2647	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl / MDI Anwahl		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620, 3625, 3640
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2640, p2641, p2642, p2643, p2644, p2645, p2646, p2648, p2649, p2650, p2651, p2652, p2653		
Hinweis:	In dieser Betriebsart kann über BI: p2653 zwischen Einrichten und Positionieren fliegend umgeschaltet werden. Eine relative Positionierung ist in dieser Betriebsart auch bei nicht referenzierter Achse (r2684.11 = 0) möglich.		
p2648	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp / MDI Pos_typ		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Positioniertyp in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI". BI: p2648 = 1-Signal Absolute Positionierung ist angewählt. BI: p2648 = 0-Signal Relative Positionierung ist angewählt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2649, p2650, p2654 Siehe auch: A07461, F07488		
Achtung:	Absolute Positionierung: Zum Verfahren muss der Referenzpunkt gesetzt sein (r2684.11 = 1). Relative Positionierung: Zum Verfahren ist Referenzpunkt gesetzt nicht erforderlich.		
Hinweis:	Der Positioniertyp wird abhängig von p2649 stetig oder flankengetriggert übernommen. Der Binektoreingang p2648 wird nur bei Konnektoreingang p2654 = 0 ausgewertet. Bei p2654 ungleich 0 erfolgt die Auswertung des Positioniertyps über die eingestellte Signalquelle.		

p2649	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Übernahmeart Anwahl / MDI Übern_art Anw		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Übernahmeart der Werte in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI". BI: p2649 = 1-Signal Stetige Übernahme der Werte (siehe Parameter unter Abhängigkeit). BI: p2649 = 0-Signal Die Übernahme der Werte findet bei BI: p2650 = 0/1-Signal statt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2642, p2643, p2644, p2645, p2648, p2650, p2651, p2652		
Vorsicht:	Bei BI: p2649 = 1-Signal gilt: Ein Start der Bewegung erfolgt ohne explizite Ansteuerung.		
Hinweis:	Der Parameter p2649 ist nur bei p0922 (p2079) = 999 änderbar.		
p2650	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Sollwertübernahme Flanke / MDI Sollw_übern		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Übernahme der Werte bei flankengetriggelter Anwahl (BI: p2649 = 0-Signal) in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI". BI: p2650 = 0/1-Signal und BI: p2649 = 0-Signal Flankengetriggerte Übernahme der Werte (siehe Parameter unter Abhängigkeit).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2640, p2641, p2642, p2643, p2644, p2645, p2648, p2649, p2651, p2652, r2684		
Achtung:	Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.		
Hinweis:	Die Quittierung erfolgt über das Zustandssignal r2684.12 = 0/1-Signal. Die Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI" kann über folgende Signale beeinflusst werden: - Zwischenhalt über BI: p2640. - Verfahrtauftrag verwerfen über BI: p2641.		

p2651	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl positiv / MDI Richt_anw pos		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die positive Richtungsanwahl in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2576, p2648, p2649, p2650, p2652, p2653, p2654		
Hinweis:	<p>Für "Einrichten" gilt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Über diesen Binektoreingang kann die Verfahrrichtung vorgegeben werden. - Werden beide Richtungen (p2651, p2652) angewählt, so bleibt die Achse stehen. - Werden beide Richtungen (p2651, p2652) abgewählt, so bleibt die Achse stehen. <p>Für "Positionieren" gilt:</p> <p>Über die Binektoreingänge p2651 und p2652 kann bei aktivierter Modulokorrektur (BI: p2577 = 1-Signal) und Absolutpositionieren (BI: p2648 = 1-Signal) die Verfahrrichtung wie folgt vorgegeben werden:</p> <p>BI: p2651 / BI: p2652</p> <p>0-Signal / 0-Signal: Positioniere absolut auf kürzestem Weg.</p> <p>1-Signal / 0-Signal: Positioniere absolut in positiver Richtung.</p> <p>0-Signal / 1-Signal: Positioniere absolut in negativer Richtung.</p> <p>1-Signal / 1-Signal: Positioniere absolut auf kürzestem Weg.</p>		
p2652	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl negativ / MDI Richt_anw neg		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die negative Richtungsanwahl in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2576, p2648, p2649, p2650, p2651, p2653, p2654		

Hinweis:

Für "Einrichten" gilt:

- Über diesen Binektoreingang kann die Verfahrrichtung vorgegeben werden.
- Werden beide Richtungen (p2651, p2652) angewählt, so bleibt die Achse stehen.
- Werden beide Richtungen (p2651, p2652) abgewählt, so bleibt die Achse stehen.

Für "Positionieren" gilt:

Über die Binektoreingänge p2651 und p2652 kann bei aktivierter Modulokorrektur (BI: p2577 = 1-Signal) und Absolutpositionieren (BI: p2648 = 1-Signal) die Verfahrrichtung wie folgt vorgegeben werden:

BI: p2651 / BI: p2652

0-Signal / 0-Signal: Positioniere absolut auf kürzestem Weg.

1-Signal / 0-Signal: Positioniere absolut in positiver Richtung.

0-Signal / 1-Signal: Positioniere absolut in negativer Richtung.

1-Signal / 1-Signal: Positioniere absolut auf kürzestem Weg.

p2653 BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten Anwahl / MDI Einrichten Anw

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle für das Einrichten in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI".

BI: p2653 = 1-Signal

Einrichten angewählt.

BI: p2653 = 0-Signal

Positionieren angewählt.

Abhängigkeit:

Siehe auch: p2651, p2652

Hinweis:

In der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI" kann fliegend zwischen Einrichten und Positionieren umgeschaltet werden.

Für "Einrichten" (BI: p2653 = 1-Signal) gilt:

Es muss über Binektoreingang p2651 und p2652 eine Verfahrrichtung angewählt werden.

p2654				CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung / MDI Mode-Anpassung			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: U32 / Integer16		
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3620		
CU250S_S_PN (EPOS)							
CU250S_V (EPOS)							
CU250S_V_CAN (EPOS)							
CU250S_V_DP (EPOS)							
CU250S_V_PN (EPOS)							
	Min		Max		Werkseinstellung		
	-		-		0		
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zur Verschaltung des MDI-Mode über PROFIBUS-Telegramm 110 in der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI". CI: p2654 = 0 Die unten aufgeführten Binektoreingänge werden ausgewertet. CI: p2654 > 0 Die folgenden Binektoreingänge werden nicht ausgewertet: - BI: p2648 (Positioniertyp) - BI: p2651 (Richtungsanwahl positiv) - BI: p2652 (Richtungsanwahl negativ) In diesem Fall gelten folgende Festlegungen: Signal über CI: p2654 = xx0x hex -> Absolut Signal über CI: p2654 = xx1x hex -> Relativ Signal über CI: p2654 = xx2x hex -> Abs_pos (Nur bei Modulokorrektur) Signal über CI: p2654 = xx3x hex -> Abs_neg (Nur bei Modulokorrektur)						
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2648, p2651, p2652						
p2655[0...1]				BI: EPOS Nachführbetrieb Anwahl / Nachführbetr Anw			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: U32 / Binary		
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: -		
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3635		
CU250S_S_PN (EPOS)							
CU250S_V (EPOS)							
CU250S_V_CAN (EPOS)							
CU250S_V_DP (EPOS)							
CU250S_V_PN (EPOS)							
	Min		Max		Werkseinstellung		
	-		-		[0] 1		
					[1] 2526.7		
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Anwahl des Nachführbetriebs. BI: p2655[0] oder BI: p2655[1] = 1-Signal						

Nachführbetrieb nach Wegnahme der Freigabe von EPOS (BI: p2656 = 0-Signal).

BI: p2655[0] und BI: p2655[1] = 0-Signal

Kein Nachführbetrieb nach Wegnahme der Freigabe von EPOS (BI: p2656 = 0-Signal).

Abhängigkeit: Siehe auch: p2656

Achtung: Der Parameter ist eventuell aufgrund p0922 oder p2079 geschützt und kann nicht verändert werden.

Hinweis: Bei folgenden Ereignissen wird unabhängig vom anliegenden Signal der Nachführbetrieb angewählt:

- Nach dem Hochlauf.
- Nach einem 0/1-Signal an BI: p2658 (EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung).
- Während eine Störung ansteht.

p2656**BI: EPOS Einfachpositionierer Freigabe / EPOS Freigabe**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

2526.3

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für die Freigabe des Einfachpositionierers.

BI: p2656 = 1-Signal

Der Einfachpositionierer ist freigegeben.

BI: p2656 = 0-Signal

Der Einfachpositionierer ist nicht freigegeben.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2526, p2655

p2657**CI: EPOS Lageistwert/Lagesetzwert / Lageistw/Lagesetzw**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3616, 3620, 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

2521[0]

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Lageistwert/Lagesetzwert.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2521, p2658

Hinweis: Im Nachführbetrieb wird der Lagesollwert diesem Konnektoreingang nachgeführt.

p2658 BI: EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung / Lage gültig Rückm			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Lageistwert gültig". BI: p2658 = 1-Signal Der über CI: p2657 empfangene Lageistwert ist gültig. BI: p2658 = 0-Signal Der über CI: p2657 empfangene Lageistwert ist ungültig.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, p2657		
Hinweis:	Während 0-Signal wird der Lagesollwert (p2665) auf dem Wert 0 gehalten.		

p2659 BI: EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung / Ref akt Rückm			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Referenzieren aktiv". BI: p2659 = 1-Signal Das Referenzieren ist aktiv. BI: p2659 = 0-Signal Das Referenzieren ist nicht aktiv.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526		

p2660	CI: EPOS Messwert Referenzieren / Messwert Ref		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612, 3614
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2523[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Messwert bei der Funktion "Referenzieren".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2523		
p2661	BI: EPOS Messwert gültig Rückmeldung / Messw gültig Rückm		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612, 3614, 3615
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.2
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Messwert gültig". BI: p2661 = 1-Signal Der über CI: p2660 empfangene Messwert ist gültig. BI: p2661 = 0-Signal Der über CI: p2660 empfangene Messwert ist ungültig.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, p2660		

p2662	BI: EPOS Justagewert gültig Rückmeldung / Justw gültig Rückm		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.9
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Justagewert gültig". BI: p2662 = 1-Signal Der über CI: p2660 empfangene Justagewert ist gültig. BI: p2662 = 0-Signal Der über CI: p2660 empfangene Justagewert ist ungültig.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526, p2660		
p2663	BI: EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung / Klemmen akt Rückm		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.8
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Rückmeldung "Klemmen aktiv bei Fahren auf Festanschlag". BI: p2663 = 1-Signal Klemmen ist aktiv. BI: p2663 = 0-Signal Klemmen ist nicht aktiv.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2526		
Hinweis:	Die Rückmeldung von "Klemmen aktiv" ist bei Werkseinstellung abhängig von Signal BO: r2526.8 (Klemmen aktiv bei Fahren auf Festanschlag).		

r2665 CO: EPOS Lagesollwert / s_soll

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
- [LU]

Max
- [LU]

Werkseinstellung
- [LU]

Beschreibung: Anzeige des aktuellen absoluten Lagesollwertes.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2530

Hinweis: Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2530 = r2665

r2666 CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert / v_soll

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
- [1000 LU/min]

Max
- [1000 LU/min]

Werkseinstellung
- [1000 LU/min]

Beschreibung: Anzeige des aktuellen Geschwindigkeitssollwertes.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2531

Hinweis: Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2531 = r2666

r2667	CO: EPOS Umkehrlosekompensation Wert / Umkehrlose Wert		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige des aktuell wirksamen Wertes für die Umkehrlosekompensation.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2516		
Hinweis:	Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2516 = r2667		
r2669	CO: EPOS Betriebsart aktuell / Betriebsart akt		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3625, 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen aktiven Betriebsart. Wert = 00 hex -> Keine Betriebsart aktiv Wert = 01 hex -> Tippen aktiv Wert = 02 hex -> Referenzpunktfahrt aktiv Wert = 04 hex -> Verfahrssätze aktiv Wert = 08 hex -> Positionieren bei Sollwertdirektvorgabe/MDI aktiv Wert = 10 hex -> Einrichten bei Sollwertdirektvorgabe/MDI aktiv Wert = 20 hex -> Fliegendes Referenzieren aktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2589, p2590, p2595, p2631, p2647, p2653		

r2670.0...15		CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrersatz / ZSW Akt Ver_satz			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3615, 3625, 3650
CU250S_S_PN (EPOS)					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des Zustandsworts für den aktiven Verfahrersatz. r2670.0: Aktiver Verfahrersatz Bit 0 ... r2670.5: Aktiver Verfahrersatz Bit 5 r2670.15: MDI aktiv				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Aktiver Verfahrersatz Bit 0	Aktiv	Nicht aktiv	-
	01	Aktiver Verfahrersatz Bit 1	Aktiv	Nicht aktiv	-
	02	Aktiver Verfahrersatz Bit 2	Aktiv	Nicht aktiv	-
	03	Aktiver Verfahrersatz Bit 3	Aktiv	Nicht aktiv	-
	04	Aktiver Verfahrersatz Bit 4	Aktiv	Nicht aktiv	-
	05	Aktiver Verfahrersatz Bit 5	Aktiv	Nicht aktiv	-
	15	MDI aktiv	Aktiv	Nicht aktiv	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2631, p2647				
Hinweis:	Zu Bit 00 ... 05: Anzeige des aktiven Verfahrersatzes in der Betriebsart Verfahrersätze. Zu Bit 15: Bei 1-Signal ist die Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI aktiv.				

r2670.0...15		CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrersatz / ZSW Akt Ver_satz			
CU250S_V (EPOS)	Zugriffsstufe: 1		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN (EPOS)	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 3615, 3625, 3650
CU250S_V_PN (EPOS)					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des Zustandsworts für den aktiven Verfahrersatz. r2670.0: Aktiver Verfahrersatz Bit 0 ... r2670.5: Aktiver Verfahrersatz Bit 5 r2670.15: MDI aktiv				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Aktiver Verfahrersatz Bit 0	Aktiv	Nicht aktiv	-
	01	Aktiver Verfahrersatz Bit 1	Aktiv	Nicht aktiv	-
	02	Aktiver Verfahrersatz Bit 2	Aktiv	Nicht aktiv	-
	03	Aktiver Verfahrersatz Bit 3	Aktiv	Nicht aktiv	-
	15	MDI aktiv	Aktiv	Nicht aktiv	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2631, p2647				

Hinweis: Zu Bit 00 ... 05:
Anzeige des aktiven Verfahrssatzes in der Betriebsart Verfahrssätze.
Zu Bit 15:
Bei 1-Signal ist die Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI aktiv.

r2671 CO: EPOS Positionssollwert aktuell / s_soll akt			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3616, 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Positionssollwertes.		
Hinweis:	Bei nicht positionsbezogenen Aufträgen (z. B. ENDLOS_POS, ENDLOS_NEG) wird die Position 0 angezeigt.		

r2672 CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell / v_soll akt			
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]
Beschreibung:	Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Geschwindigkeitssollwertes.		

r2673 CO: EPOS Beschleunigungsoverride aktuell / a_over akt

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Beschleunigungsoverrides.

Hinweis: In der Betriebsart "Tippen" und "Referenzpunktfahrt" wirkt der Override 100 %.

r2674 CO: EPOS Verzögerungsoverride aktuell / -a_over akt

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Verzögerungsoverrides.

Hinweis: In der Betriebsart "Tippen" und "Referenzpunktfahrt" wirkt der Override 100 %.

r2675 CO: EPOS Auftrag aktuell / Auftrag akt

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	9	-

Beschreibung: Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Auftrags.

Wert:

- 0: Inaktiv
- 1: POSITIONIEREN
- 2: FESTANSCHLAG
- 3: ENDLOS_POS
- 4: ENDLOS_NEG
- 5: WARTEN
- 6: GOTO
- 7: SET_O
- 8: RESET_O
- 9: RUCK

Abhängigkeit: Siehe auch: p2621**r2676 CO: EPOS Auftragsparameter aktuell / Auftragspar akt**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Auftragsparameters in der Betriebsart "Verfahrensätze".**Abhängigkeit:** Siehe auch: p2622

Hinweis: Abhängig vom Auftrag wird folgendes angezeigt:

- FESTANSCHLAG: Klemmmoment (0 ... 65536 [0.01 Nm]) bzw. Klemmkraft (0 ... 65536 [N])
- WARTEN: Wartezeit [ms]
- GOTO: Satznummer
- SET_O: 1, 2, 3 --> Direktausgabe 1, 2 oder 3 (beide) gesetzt

RESET_O: 1, 2, 3 --> Direktausgabe 1, 2 oder 3 (beide) zurückgesetzt

RUCK: 0 --> Deaktivieren, 1 --> Aktivieren

r2677**CO: EPOS Auftragsmodus aktuell / Auftragsmodus akt**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

-

Beschreibung: Anzeige des aktuell in Bearbeitung befindlichen Auftragsmodus.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p2623**r2678****CO: EPOS Externer Satzwechsel Istposition / Ext Satzw s_ist**

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3615, 3616, 3620
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min

- [LU]

Max

- [LU]

Werkseinstellung

- [LU]

Beschreibung: Anzeige der Istposition bei folgenden Ereignissen:

- Externer Satzwechsel über Messtaster (p2632 = 0, BI: p2661 = 0/1-Signal).
- Externer Satzwechsel über BI: p2633 (p2632 = 1, BI: p2633 = 0/1-Signal).
- Verfahrenauftrag aktivieren (BI: p2631 = 0/1-Signal).

Abhängigkeit: Siehe auch: p2631, p2632, p2633, p2661

r2680	CO: EPOS Abstand Referenznocke und Nullmarke / Abstand Nocke/NM		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3612
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
Beschreibung:	Anzeige des bei der Referenzpunktfahrt ermittelten Abstands zwischen Referenznocke und Nullmarke.		
r2681	CO: EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam / v_over wirksam		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3630
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des aktuell wirksamen Geschwindigkeitsoverrides.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2571, p2646		
Hinweis:	Der wirksame Override kann sich aufgrund von Begrenzungen (z. B. p2571, Maximalgeschwindigkeit) vom vorgegebenen Override unterscheiden.		

r2682 CO: EPOS Restweg / Restweg

CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3635
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			

Min
- [LU]

Max
- [LU]

Werkseinstellung
- [LU]

Beschreibung: Anzeige des aktuellen Restweges.
Der Restweg ist die Wegdifferenz, die bis zum Ende des aktuellen Positionierauftrags noch zu fahren ist.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2665, r2671, r2678

r2683.0...14 CO/BO: EPOS Zustandswort 1 / POS_ZSW1

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3645
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min
-

Max
-

Werkseinstellung
-

Beschreibung: Anzeige des Zustandswortes 1 für den Einfachpositionierer (EPOS).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Nachfuhrbetrieb aktiv	Ja	Nein	3635, 4020
	01	Geschwindigkeitsbegrenzung aktiv	Ja	Nein	3630
	02	Sollwert steht	Ja	Nein	3635
	03	Sollposition erreicht	Ja	Nein	3635
	04	Achse fährt vorwärts	Ja	Nein	3635
	05	Achse fährt rückwärts	Ja	Nein	3635
	06	Software-Endschalter Minus angefahren	Ja	Nein	3635
	07	Software-Endschalter Plus angefahren	Ja	Nein	3635
	08	Lageistwert <= Nockenschaltposition 1	Ja	Nein	4025
	09	Lageistwert <= Nockenschaltposition 2	Ja	Nein	4025
	10	Direktausgabe 1 über Verfahrssatz	Ja	Nein	3616
	11	Direktausgabe 2 über Verfahrssatz	Ja	Nein	3616

12	Festanschlag erreicht	Ja	Nein	3616, 3617
13	Festanschlag Klemmmoment erreicht	Ja	Nein	3616, 3617
14	Fahren auf Festanschlag aktiv	Ja	Nein	3616, 3617

Abhängigkeit: Siehe auch: r2684

Hinweis: Zu Bit 02, 04, 05, 06, 07:
Diese Signale kennzeichnen den Zustand nach der Ruckbegrenzung.
Zu Bit 08, 09:
Diese Signale werden im Funktionsmodul "Lageregelung" erzeugt.

r2684.0...15 CO/BO: EPOS Zustandswort 2 / POS_ZSW2

CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3646
CU250S_S_PN (Lagereg)			
CU250S_V (Lagereg)			
CU250S_V_CAN (Lagereg)			
CU250S_V_DP (Lagereg)			
CU250S_V_PN (Lagereg)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandswortes 2 für den Einfachpositionierer (EPOS).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Referenzpunktfahrt aktiv	Aktiv	Nicht aktiv	3612
	01	Fliegendes Referenzieren aktiv	Aktiv	Nicht aktiv	3614
	02	Referenzieren aktiv	Aktiv	Nicht aktiv	-
	03	Druckmarke außerhalb Äußeres Fenster	Ja	Nein	3614
	04	Achse beschleunigt	Ja	Nein	3635
	05	Achse verzögert	Ja	Nein	3635
	06	Ruckbegrenzung aktiv	Ja	Nein	3635
	07	Korrektur aktivieren	Ja	Nein	3635
	08	Schleppabstand in Toleranz	Ja	Nein	4025
	09	Modulokorrektur aktiv	Ja	Nein	-
	10	Zielposition erreicht	Ja	Nein	4020
	11	Referenzpunkt gesetzt	Ja	Nein	3612, 3614, 3630
	12	Quittierung Verfahrssatz aktiviert	Ja	Nein	3616, 3620
	13	STOP-Nocken Minus aktiv	Ja	Nein	3630
	14	STOP-Nocken Plus aktiv	Ja	Nein	3630
	15	Verfahrbefehl aktiv	Ja	Nein	3635

Hinweis: Zu Bit 02:
Das Signal "Referenzieren aktiv" ist eine ODER-Verknüpfung von "Referenzpunktfahrt aktiv" und "Fliegendes Referenzieren aktiv".
Zu Bit 00 ... 07 und 11 ... 14:
Diese Signale werden im Funktionsmodul "Einfachpositionierer" erzeugt.

Zu Bit 08:

Das Signal wird im Funktionsmodul "Lageregelung" erzeugt.

r2685**CO: EPOS Korrekturwert / Korrekturwert**

CU250S_S (EPOS)
 CU250S_S_CAN
 (EPOS)
 CU250S_S_DP
 (EPOS)
 CU250S_S_PN
 (EPOS)
 CU250S_V (EPOS)
 CU250S_V_CAN
 (EPOS)
 CU250S_V_DP
 (EPOS)
 CU250S_V_PN
 (EPOS)

Zugriffsstufe: 1**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer32**Änderbar:** -**Normierung:** -**Dyn. Index:** -**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 3635**Min**
- [LU]**Max**
- [LU]**Werkseinstellung**
- [LU]**Beschreibung:** Anzeige des Korrekturwertes für den Lageistwert.**Abhängigkeit:** Siehe auch: r2684**Hinweis:** Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2513 = r2685
Mit diesem Wert werden z. B. Modulkorrekturen durchgeführt.**r2686[0...1]****CO: EPOS Momentenbegrenzung wirksam / M_begr wirksam**

CU250S_S (EPOS)
 CU250S_S_CAN
 (EPOS)
 CU250S_S_DP
 (EPOS)
 CU250S_S_PN
 (EPOS)
 CU250S_V (EPOS)
 CU250S_V_CAN
 (EPOS)
 CU250S_V_DP
 (EPOS)
 CU250S_V_PN
 (EPOS)

Zugriffsstufe: 3**Berechnet:** -**Datentyp:** FloatingPoint32**Änderbar:** -**Normierung:** -**Dyn. Index:** -**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 3616, 3617**Min**
- [%]**Max**
- [%]**Werkseinstellung**
- [%]**Beschreibung:** Anzeige der wirksamen Momentenbegrenzung.

r2686[0]:

Anzeige der wirksamen oberen Momentenbegrenzung beim Fahren auf Festanschlag (bezogen auf CI: p1522, CI: p1523).

r2686[1]:

Anzeige der wirksamen unteren Momentenbegrenzung beim Fahren auf Festanschlag (bezogen auf CI: p1522, CI: p1523).

Index: [0] = Oben
[1] = Unten**Abhängigkeit:** Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676**Hinweis:** Standardmäßig werden folgende BICO-Verschaltungen hergestellt:
CI: p1528 = r2686[0]
CI: p1529 = r2686[1]

r2687	CO: EPOS Momentensollwert / M_soll		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3616, 3617
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
Beschreibung:	Anzeige des wirksamen Momentensollwertes bei Erreichen des Festanschlags (bezogen auf CI: p1522, CI: p1523).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676		
p2690	CO: EPOS Position Festsollwert / Position Festwert		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
Beschreibung:	Einstellung eines Festsollwertes für die Position.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2642, p2648		
Hinweis:	Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2642 = r2690		

p2691	CO: EPOS Geschwindigkeit Festsollwert / v Festwert		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 600 [1000 LU/min]
Beschreibung:	Einstellung eines Festsollwertes für die Geschwindigkeit.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2643		
Hinweis:	Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2643 = r2691		
p2692	CO: EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert / a_over Festwert		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0.100 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]
Beschreibung:	Einstellung eines Festsollwertes für den Beschleunigungsoverride.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2572, p2644		
Hinweis:	Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2644 = r2692 Der Prozentwert bezieht sich auf die Maximalbeschleunigung (p2572).		

p2693	CO: EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert / -a_over Festwert		
CU250S_S (EPOS)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (EPOS)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (EPOS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 3618
CU250S_S_PN (EPOS)			
CU250S_V (EPOS)			
CU250S_V_CAN (EPOS)			
CU250S_V_DP (EPOS)			
CU250S_V_PN (EPOS)			
	Min 0.100 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]
Beschreibung:	Einstellung eines Festsollwertes für den Verzögerungsoverride.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2573, p2645		
Hinweis:	Standardmäßig wird folgende BICO-Verschaltung hergestellt: CI: p2645 = r2693 Der Prozentwert bezieht sich auf die Maximalverzögerung (p2573).		
r2700	CO: Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz / n_Bez/f_Bez		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für die Bezugsgröße bei Drehzahl und Frequenz (p2000). Alle relativ angegebenen Drehzahlen oder Frequenzen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Dabei gilt: Bezugsfrequenz (in Hz) = Bezugsdrehzahl (in 1/min) / 60 Dieser Parameter hat die Einheit 1/min.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2000		
Hinweis:	Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2000 als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.		
r2701	CO: Bezugsspannung / Bezugsspannung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße für Spannungen p2001. Alle relativ angegebenen Spannungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Dieser Parameter hat die Einheit Veff.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2001		

Hinweis: Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2001 als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.

r2702	CO: Bezugsstrom / Bezugsstrom		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße für Ströme p2002. Alle relativ angegebenen Ströme beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Dieser Parameter hat die Einheit Aeff.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2002		
Hinweis:	Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2002 als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.		

r2703	CO: Bezugsdrehmoment / Bezugsdrehmoment		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße p2003 für Drehmoment (r0108.12 = 0) oder Kraft (r0108.12 = 1). Alle relativ angegebenen Drehmomente (r0108.12 = 0) oder Kräfte (r0108.12 = 1) beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Die Einheit dieses Parameters ist gleich der für p2003 gewählten Einheit.		
Abhängigkeit:	p0505, r0108.12 Siehe auch: p2003		
Hinweis:	Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2003 in der aktuell gewählten Einheit als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.		

r2704	CO: Bezugsleistung / Bezugsleistung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße für Leistungen p2004. Alle relativ angegebenen Leistungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Die Einheit dieses Parameters ist gleich der für p2004 gewählten Einheit.		

Abhängigkeit:	Dieser Wert wird für die Einspeisung aus Spannung mal Strom berechnet, für Regelungen aus Drehmoment mal Drehzahl. Siehe auch: r2004
Hinweis:	Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2004 in der aktuell gewählten Einheit als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet. Die Bezugsleistung berechnet sich wie folgt: - $2 \cdot \pi \cdot \text{Bezugsdrehzahl} / 60 \cdot \text{Bezugsdrehmoment (Motor)}$ - $\text{Bezugsspannung} \cdot \text{Bezugsstrom} \cdot \text{Wurzel}(3) \text{ (Einspeisung)}$

r2705	CO: Bezugswinkel / Bezugswinkel		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße für Winkel p2005. Alle relativ angegebenen Winkel beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Dieser Parameter hat die Einheit Grad.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2005		
Hinweis:	Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2005 als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.		

r2706	CO: Bezugstemperatur / Bezugstemperatur		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße für Temperaturen. Alle relativ angegebenen Temperaturen beziehen sich auf diese Bezugsgröße. Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort). Dieser Parameter hat die Einheit Grad Celsius.		
Hinweis:	Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße für die Temperatur als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.		

r2707	CO: Bezugsbeschleunigung / Bezugsbeschl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Konnektorausgang der Bezugsgröße für Beschleunigungen p2007. Alle relativ angegebenen Beschleunigungen beziehen sich auf diese Bezugsgröße.		

Die Bezugsgröße entspricht 100 % bzw. 4000 hex (Wort) oder 4000 0000 hex (Doppelwort).

Die Einheit dieses Parameters ist gleich der für p2007 gewählten Einheit.

Abhängigkeit: r0108.12, p0505

Siehe auch: p2007

Hinweis: Dieser BICO-Parameter stellt den Zahlenwert der Bezugsgröße p2007 als Konnektorausgang zur Verschaltung mit Drive Control Chart (DCC) zur Verfügung. Aus diesem Konnektorausgang kann der Zahlenwert in der aktuell gewählten Einheit unverändert in DCC übernommen werden. Dieser BICO-Parameter ist nicht zur Verschaltung für zyklische Kommunikation geeignet.

p2720[0...n] Lastgetriebe Konfiguration / Lastgetr Konfig

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 bin

Beschreibung: Einstellung der Konfiguration für die Lageverfolgung bei einem Lastgetriebe.

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	Lastgetriebe Lageverfolgung aktivieren	Ja	Nein	-
01	Achstyp	Linearachse	Rundachse	-
02	Lastgetriebe Position zurücksetzen	Ja	Nein	-

Hinweis: Bei folgenden Ereignissen werden die nichtflüchtig gespeicherten Positionswerte automatisch zurückgesetzt:

- Bei einem erkannten Gebertausch.
- Bei einer Änderung der Konfiguration des Geberdatensatzes (Encoder Data Set, EDS).
- Bei einer erneuten Justage des Absolutwertgebers.

p2721[0...n] Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell / Abs rot Umdr

Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
0	4194303	0

Beschreibung: Einstellung der Anzahl der auflösbaren Umdrehungen bei einem rotatorischen Absolutwertgeber mit aktivierter Lageverfolgung des Lastgetriebes.

Abhängigkeit: Dieser Parameter ist nur bei einem Absolutwertgeber (p0404.1 = 1) mit aktivierter Lageverfolgung des Lastgetriebes (p2720.0 = 1) von Bedeutung.

Hinweis: Die eingestellte Auflösung muss über r2723 darstellbar sein.
Bei Rundachsen/Moduloachsen gilt:
Dieser Parameter wird mit p0421 vorbelegt und kann verändert werden.
Bei Linearachsen gilt:
Dieser Parameter wird mit p0421 vorbelegt, um 6 Bit für Multiturn-Informationen erweitert (maximale Überläufe) und kann nicht verändert werden.

p2722[0...n] Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster / Lageverf Tol

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(1, 4)	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
0.00	4294967300.00	0.00

Beschreibung: Einstellung eines Toleranzfensters bei der Lageverfolgung.
Nach dem Einschalten wird die Differenz zwischen der gespeicherten Position und der aktuellen Position ermittelt und abhängig davon folgendes ausgelöst:
Differenz innerhalb Toleranzfenster --> Die Position wird aufgrund des aktuellen Geberistwertes reproduziert.
Differenz außerhalb Toleranzfenster --> Es wird eine entsprechende Meldung ausgegeben.

Vorsicht:

Ein Verdrehen um z. B. einen kompletten Geberbereich wird nicht erkannt.

Hinweis:

Der Wert wird in ganzen Geberstrichen eingegeben.

Der Wert wird bei p2720.0 = 1 automatisch auf den viertel Geberbereich vorbelegt.

Beispiel:

Viertel Geberbereich = (p0408 * p0421) / 4

Das Toleranzfenster kann aufgrund des Datentyps (Gleitkommazahl mit 23 Bit Mantisse) eventuell nicht exakt eingestellt werden.

r2723[0...n]	CO: Lastgetriebe Absolutwert / Lastgetr Abs_wert		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4704
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Absolutwertes nach dem Lastgetriebe.		
Achtung:	Der Geberlageistwert muss über das Gebersteuerwort Gn_STW.13 angefordert werden.		
Hinweis:	Die Inkremente werden im Format wie r0483 angezeigt.		

r2724[0...n]		CO: Lastgetriebe Lagedifferenz / Lastgetr Lagedif	
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Lagedifferenz vor dem Lastgetriebe zwischen Aus- und Einschalten.		
Hinweis:	Die Inkremente werden im Format wie r0483/r2723 angezeigt.		
	Bei nicht aktiviertem Messgetriebe des Motorgebers ist die Lagedifferenz in Geberinkrementen zu lesen.		
	Bei aktiviertem Messgetriebe des Motorgebers ist die Lagedifferenz mit dem Messgetriebefaktor umgerechnet.		

p2730[0...3]		BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke) / Istw_aufb neg Korrr		
CU250S_S (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary	
CU250S_S_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4015	
CU250S_S_PN (Lagereg)				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	0	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Lageistwertaufbereitung Korrekturwert negativ aktivieren (Flanke)". 0/1-Signal: Der über Konnektoreingang p2513 anstehende Korrekturwert wird negiert und aktiviert.			
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2513, r2684			
Hinweis:	Bei aktivierter Puls-/Richtungsschnittstelle in Lageregelung (p0184 > 0 und p0400 = 9000) werden folgende BICO-Verschaltungen hergestellt: BI: p2730[0] = r0722.2 und BI: p2730[p0184] = r0722.2			

p2730[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke) / Istw_aufb neg Korr		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4010, 4015
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Funktion "Lageistwertaufbereitung Korrekturwert negativ aktivieren (Flanke)". 0/1-Signal: Der über Konnektoreingang p2513 anstehende Korrekturwert wird negiert und aktiviert.		
Index:	[0] = Lageregelung [1] = Geber 1 [2] = Geber 2 [3] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2502, p2513, r2684		
p2731	BI: LR I-Anteil abbauen / I-Anteil abbauen		
CU250S_V (Lagereg)	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN (Lagereg)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP (Lagereg)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4015
CU250S_V_PN (Lagereg)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1407.16
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Abbauen des I-Anteils im Lageregler. BI: p2731 = 1-Signal: Der Integratoreingang wird Null gesetzt und der Integratorinhalt wird PT1-gemäß abgebaut. Die PT1-Zeitkonstante entspricht der Nachstellzeit (p2539). BI: p2731 = 0-Signal: Der I-Anteil wirkt entsprechend der eingestellten Nachstellzeit (p2539).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2539, r2559		
p2810[0...1]	BI: UND-Verknüpfung Eingänge / UND Eingänge		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2634
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquellen für die Eingänge der UND-Verknüpfung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2811		
Hinweis:	[0]: UND-Verknüpfung Eingang 1 --> Ergebnis wird in r2811.0 angezeigt. [1]: UND-Verknüpfung Eingang 2 --> Ergebnis wird in r2811.0 angezeigt.		

r2811.0		CO/BO: UND-Verknüpfung Ergebnis / UND Ergebnis			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2634	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:	Anzeige des Ergebnisses der UND-Verknüpfung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	UND-Verknüpfung Ergebnis	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2810				

p2816[0...1]		BI: ODER-Verknüpfung Eingänge / ODER Eingänge			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: U32 / Binary	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2634	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquellen für die Eingänge der ODER-Verknüpfung.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2817				
Hinweis:	[0]: ODER-Verknüpfung Eingang 1 --> Ergebnis wird in r2817.0 angezeigt. [1]: ODER-Verknüpfung Eingang 2 --> Ergebnis wird in r2817.0 angezeigt.				

r2817.0		CO/BO: ODER-Verknüpfung Ergebnis / ODER Ergebnis			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2634	
CU250S_S_PN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:	Anzeige des Ergebnisses der ODER-Verknüpfung.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	ODER-Verknüpfung Ergebnis	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2816				

p2900[0...n]		CO: Festwert 1 [%] / Festwert 1 [%]			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT		Dyn. Index: DDS, p0180	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 1021	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-10000.00 [%]	10000.00 [%]		0.00 [%]	
Beschreibung:	Einstellung eines festen Prozentwertes.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2901, p2930				
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.				
Hinweis:	Der Wert kann zum Verschalten einer Skalierung verwendet werden (z. B. Skalierung des Hauptsollwertes).				

p2901[0...n]	CO: Festwert 2 [%] / Festwert 2 [%]		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1021
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung eines festen Prozentwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2900, p2930		
Achtung:	Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.		
Hinweis:	Der Wert kann zum Verschalten einer Skalierung verwendet werden (z. B. Skalierung des Zusatzsollwertes).		
r2902[0...14]	CO: Festwerte [%] / Festwerte [%]		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1021
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Signalquellen für häufig verwendete Prozentwerte.		
Index:	[0] = Festwert +0 % [1] = Festwert +5 % [2] = Festwert +10 % [3] = Festwert +20 % [4] = Festwert +50 % [5] = Festwert +100 % [6] = Festwert +150 % [7] = Festwert +200 % [8] = Festwert -5 % [9] = Festwert -10 % [10] = Festwert -20 % [11] = Festwert -50 % [12] = Festwert -100 % [13] = Festwert -150 % [14] = Festwert -200 %		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2900, p2901, p2930		
Hinweis:	Diese Signalquellen können z. B. zum Verschalten von Skalierungen verwendet werden.		
r2902[0...14]	CO: Festwerte [%] / Festwerte [%]		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1021
CU250S_V_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Signalquellen für häufig verwendete Prozentwerte.		
Index:	[0] = Festwert +0 % [1] = Festwert +5 % [2] = Festwert +10 % [3] = Festwert +20 % [4] = Festwert +50 % [5] = Festwert +100 % [6] = Festwert +150 % [7] = Festwert +200 % [8] = Festwert -5 %		

[9] = Festwert -10 %
 [10] = Festwert -20 %
 [11] = Festwert -50 %
 [12] = Festwert -100 %
 [13] = Festwert -150 %
 [14] = Festwert -200 %

Abhängigkeit: Siehe auch: p2900, p2901, p2930

Hinweis: Diese Signalquellen können z. B. zum Verschalten von Skalierungen verwendet werden.

p2930[0...n] CO: Festwert M [Nm] / Festwert M [Nm]

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 1021
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-100000.00 [Nm]	100000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung eines Festwertes für Drehmoment.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2900, p2901

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

Hinweis: Der Wert kann z. B. zum Verschalten eines Zusatzmomentes verwendet werden.

p2930[0...n] CO: Festwert M [Nm] / Festwert M [Nm]

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2003	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 1021
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-100000.00 [Nm]	100000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Beschreibung: Einstellung eines Festwertes für Drehmoment.

Abhängigkeit: Siehe auch: p2900, p2901

Achtung: Eine BICO-Verschaltung auf einen Parameter, der zu einem Antriebsdatensatz gehört, wirkt immer auf den wirksamen Datensatz.

Hinweis: Der Wert kann z. B. zum Verschalten eines Zusatzmomentes verwendet werden.

p3016 MotId Drehmomentkonstante identifiziert / kT ident

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 28_1	Einheitenwahl: p0100	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [Nm/A]	100.00 [Nm/A]	0.00 [Nm/A]

Beschreibung: Von der Motordatenidentifikation ermittelte Drehmomentkonstante beim Synchronmotor.

Diese Drehmomentkonstante kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p3016 übernommen werden.

Abhängigkeit: Siehe auch: p0316, r0334, r1937, p1960

p3017	MotId Spannungskonstante identifiziert / kE ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
Beschreibung:	<p>Von der Motordatenidentifikation ermittelte Spannungskonstante beim Synchronmotor.</p> <p>Diese Spannungskonstante kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p3017 übernommen werden.</p> <p>Einheit bei rotatorischen Synchronmotoren: Veff/(1000 1/min), Verkettet</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r1938, p1960		
p3020	MotId Magnetisierungsstrom identifiziert / I_mag ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
Beschreibung:	<p>Von der Motordatenidentifikation ermittelter Magnetisierungsstrom beim Asynchronmotor.</p> <p>Dieser Magnetisierungsstrom kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p3020 übernommen werden.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0320, r0331, p1910, r1948, p1960		
p3027	MotId Lastwinkel optimal identifiziert / phi_Last opt ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 0.0 [°]
Beschreibung:	<p>Von der Motordatenidentifikation ermittelte optimale Lastwinkel beim Synchronmotor.</p> <p>Dieser optimale Lastwinkel kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p3027 übernommen werden.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0327, r1947, p1960		
p3028	MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert / kT_Reluktanz ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
Beschreibung:	<p>Von der Motordatenidentifikation ermittelte Reluktanzmomentkonstante beim Synchronmotor.</p> <p>Diese Reluktanzmomentkonstante kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p3028 übernommen werden.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0328, r1939, p1960		

p3030		Motld Kommutierungswinkeloffset identifiziert / Kom_winkeloffset			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -180.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]		
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Kommutierungswinkeloffset beim Synchronmotor. Dieser Kommutierungswinkeloffset kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0431 übernommen werden.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0431, p1910, p1960, r1984				
p3031		Motld Geber Invertierung Istwert identifiziert / Geb Inv Istw ident			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin		
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Invertierung des Geberistwertes. Diese Invertierung kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0410 übernommen werden.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Drehzahlwert invertieren	Ja	Nein	4710, 4711, 4715
	01	Lageistwert invertieren	Ja	Nein	4704
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0410, p1910, p1960				
p3041		Motld Trägheitsmoment identifiziert / M_Trägheit ident			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min 0.000000 [kgm²]	Max 100000.000000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm²]		
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermitteltes Motorträgheitsmoment. Dieses Motorträgheitsmoment kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0341 übernommen werden.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0341, p1960, r1969				
p3042		Motld Last Trägheitsmoment identifiziert / Last Trägheit ident			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 25_1	Einheitenwahl: p0100		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min 0.00000 [kgm²]	Max 100000.00000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.00000 [kgm²]		
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermitteltes Lastträgheitsmoment. Dieses Lastträgheitsmoment kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p1498 übernommen werden.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0342, p1498, p1960, r1969				
Hinweis:	Bei p1910/p1960 = -3 wird p0342 = 1 (Verhältnis Gesamt zu Motor) gesetzt.				

p3049[0...n]	MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert / ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [1/min]	Max 210000.00000 [1/min]	Werkseinstellung 0.00000 [1/min]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Einsatzdrehzahl Feldschwächung. Diese Einsatzdrehzahl kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0348 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0348, p1910, p1960		
p3050[0...n]	MotId Ständerwiderstand identifiziert / R_Ständer ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelter Ständerwiderstand. Dieser Ständerwiderstand kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0350 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0350, p1910, r1912		
p3054[0...n]	MotId Läuferwiderstand identifiziert / R_Läufer ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 16_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelter Läuferwiderstand beim Asynchronmotor. Dieser Läuferwiderstand kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0354 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0354, p0625, p1910, r1927, p1960		
Hinweis:	Bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx) wird der Parameter nicht verwendet.		
p3056[0...n]	MotId Ständerstreuinduktivität identifiziert / L_Ständerstreu		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Ständerstreuinduktivität. Dieser Ständerstreuinduktivität kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0356 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0356, p1910, r1932		

p3058[0...n]	Motld Läuferstreuinduktivität identifiziert / L_Läuferstreu		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Läuferstreuinduktivität beim Asynchronmotor. Dieser Läuferstreuinduktivität kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0358 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0358, p1910, r1932		
p3060[0...n]	Motld Hauptinduktivität identifiziert / Motld Lh ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Hauptinduktivität beim Asynchronmotor. Diese Hauptinduktivität kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p0360 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0360, p1910, r1936, p1960		
p3080	Motld Flussregler P-Verstärkung identifiziert / Flussreg Kp ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [A/Vs]	Max 999999.0 [A/Vs]	Werkseinstellung 0.0 [A/Vs]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte P-Verstärkung des Flussreglers beim Asynchronmotor. Diese P-Verstärkung kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p1590 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1590, p1910		
p3081	Motld Flussregler Nachstellzeit identifiziert / Flussreg Tn ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Nachstellzeit des Flussreglers beim Asynchronmotor. Diese Nachstellzeit kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p1592 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1592, p1910		

p3082	MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert / I_reg Kp ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 18_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [V/A]	Max 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung 0.000 [V/A]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte P-Verstärkung des Stromreglers. Diese P-Verstärkung kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p1715 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1715, p1910		
p3083	MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert / I_reg Tn ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Nachstellzeit des Stromreglers. Diese Nachstellzeit kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p1717 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1717, p1910		
p3088	MotId Motormodell mit Geber Umschaltdrehzahl identifiziert / MotMod n_um ident		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [1/min]	Max 210000.00000 [1/min]	Werkseinstellung 0.00000 [1/min]
Beschreibung:	Von der Motordatenidentifikation ermittelte Umschaltdrehzahl für das Motormodell mit Geber. Diese Umschaltdrehzahl kann nach der Identifikation geändert und mit p1910/p1960 = -3 in p1752 übernommen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1752, p1910		
p3090[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Konfiguration / PolID el Konfig		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die elastizitätsbasierte Pollageidentifikation. Abhängig vom mechanischen Aufbau (Reihenfolge Maschine - Geber - Bremse) und von der Bremskraft kann die Pollageidentifikation Auslenkungen mit unterschiedlichem Regelsinn verursachen. Zu Bit 00 = 0: Die von der Pollageidentifikation verursachte Auslenkung wirkt im positiven Regelsinn. Zu Bit 00 = 1: Die von der Pollageidentifikation verursachte Auslenkung wirkt im negativen Regelsinn. Das kann nur bei einem linearen Messsystem auftreten, wenn die Bremse zwischen Maschine und Messsystem installiert und die Bremse dazu stark genug ist.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Vorzeichenwechsel	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097 Siehe auch: F07995				
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert				
p3091[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit / PolID el t_Rampe				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32		
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_S_PN					
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 250.0 [ms]		
Beschreibung:	Einstellung der Rampenzeit für die Stromerhöhung bei der Ausführung der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Um die mechanische Belastung der Maschine zu reduzieren wird der Strom rampenweise erhöht.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097 Siehe auch: F07995				
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert				
p3092[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Wartezeit / PolID el t_Warte				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32		
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_S_PN					
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 100.0 [ms]		
Beschreibung:	Einstellung der Wartezeit zwischen zwei Messungen bei der Ausführung der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Die Wartezeit zwischen zwei Messungen ist notwendig, um mechanische Resonanzen zu vermeiden.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3093, p3094, p3095, p3096, r3097 Siehe auch: F07995				
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert				
p3093[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl / PolID el Messvorg				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS		
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_S_PN					
	Min 6	Max 56	Werkseinstellung 12		
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Messvorgänge bei der Ausführung der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Bei Erhöhung des Wertes wird das Ergebnis genauer, die Identifikation dauert aber länger.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3094, p3095, p3096, r3097 Siehe auch: F07995				
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert				

p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet / PolID el Ausl erw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0000 [°]	Max 90.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0030 [°]
Beschreibung:	Einstellung der erwarteten Auslenkung bei der Ausführung der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Sinnvoll ist folgende Einstellung: p3094 < p3095		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3095, p3096, r3097 Siehe auch: F07995		
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert		
p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig / PolID el Ausl zul		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0000 [°]	Max 90.0000 [°]	Werkseinstellung 1.0000 [°]
Beschreibung:	Einstellung der zulässigen Auslenkung bei der Ausführung der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Sinnvoll ist folgende Einstellung: p3094 < p3095		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3096, r3097 Siehe auch: F07995		
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert		
p3096[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Strom / PolID el Strom		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,4	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.000 [Aeff]	Max 20000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
Beschreibung:	Einstellung des maximal erlaubten Stromes bei der Ausführung der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Sinnvoll ist folgende Einstellung: p3096 <= min (p0305, p0640, p0209)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, r3097 Siehe auch: F07995		
Hinweis:	PolID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert		
r3097.0...31	BO: PolID elastizitätsbasiert Status / PolID el Status		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Status für die elastizitätsbasierte Pollageidentifikation.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	PollID el ausgewählt	Ja	Nein	-
	01	PollID el Hintergrund angemeldet	Ja	Nein	-
	02	PollID el Initialisierung fertig	Ja	Nein	-
	03	PollID el Hintergrund gestartet	Ja	Nein	-
	04	PollID el Zeitscheibe angemeldet	Ja	Nein	-
	05	PollID el Zeitscheibe gestartet	Ja	Nein	-
	06	PollID el Phi eingesetzt	Ja	Nein	-
	07	PollID el Zeitscheibe fertig	Ja	Nein	-
	08	PollID el Hintergrund fertig	Ja	Nein	-
	14	PollID el wird wiederholt	Ja	Nein	-
	15	PollID el Fehler vorhanden	Ja	Nein	-
	16	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 0	Aktiv	Inaktiv	-
	17	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 1	Aktiv	Inaktiv	-
	18	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 2	Aktiv	Inaktiv	-
	19	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 3	Aktiv	Inaktiv	-
	20	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 4	Aktiv	Inaktiv	-
	21	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 5	Aktiv	Inaktiv	-
	22	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 6	Aktiv	Inaktiv	-
	23	Hintergrund Zustandsmaschine Bit 7	Aktiv	Inaktiv	-
	24	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 0	Aktiv	Inaktiv	-
	25	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 1	Aktiv	Inaktiv	-
	26	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 2	Aktiv	Inaktiv	-
	27	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 3	Aktiv	Inaktiv	-
	28	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 4	Aktiv	Inaktiv	-
	29	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 5	Aktiv	Inaktiv	-
	30	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 6	Aktiv	Inaktiv	-
	31	Zeitscheibe Zustandsmaschine Bit 7	Aktiv	Inaktiv	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p3090, p3091, p3092, p3093, p3094, p3095, p3096 Siehe auch: F07995				
Hinweis:	PollID el: Pollageidentifikation elastizitätsbasiert Zu Bit 00 ... 15: Anzeige des aktuellen Status der elastizitätsbasierten Pollageidentifikation. Zu Bit 16 ... 23: Anzeige des Status für die Hintergrund Zustandsmaschine. Zu Bit 24 ... 31: Anzeige des Status für die Zeitscheiben Zustandsmaschine.				

p3110	Externe Störung 3 Einschaltverzögerung / Ext Stör 3 t_Ein		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2546
CU250S_V_PN			
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Externe Störung 3.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2108, p3111, p3112 Siehe auch: F07862		

p3111[0...n]				
BI: Externe Störung 3 Freigabe / Ext Stör 3 Frq				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	1	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Freigabesignal der Externen Störung 3. Die Externe Störung 3 wird durch folgende UND-Verknüpfung ausgelöst: - BI: p2108 negiert - BI: p3111 - BI: p3112 negiert			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2108, p3110, p3112 Siehe auch: F07862			

p3112[0...n]				
BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert / Ext Stör 3 Frq neg				
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary	
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN				
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	0	
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das negierte Freigabesignal der Externen Störung 3. Die Externe Störung 3 wird durch folgende UND-Verknüpfung ausgelöst: - BI: p2108 negiert - BI: p3111 - BI: p3112 negiert			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2108, p3110, p3111 Siehe auch: F07862			

r3113.0...15					
CO/BO: NAMUR Meldebitleiste / NAMUR Bitleiste					
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Status der NAMUR-Meldebitleiste. Die Störungen oder Warnungen sind entsprechenden Meldeklassen zugeordnet und beeinflussen ein bestimmtes Meldebit.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Fehler Umrichterinformationselektronik/SW_fehler	Ja	Nein	-
	01	Netzfehler	Ja	Nein	-
	02	Zwischenkreisüberspannung	Ja	Nein	-
	03	Fehler Umrichterleistungselektronik	Ja	Nein	-
	04	Übertemperatur Stromrichter	Ja	Nein	-
	05	Erdschluss	Ja	Nein	-
	06	Überlast Motor	Ja	Nein	-
	07	Busfehler	Ja	Nein	-
	08	Externe Sicherheitsabschaltung	Ja	Nein	-

10	Fehler Kommunikation intern	Ja	Nein	-
11	Fehler Einspeisung	Ja	Nein	-
15	Sonstige Fehler	Ja	Nein	-

r3122[0...63] Diagnoseattribute Störung / Diag_attr Störung

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Diagnoseattribute der aufgetretenen Störung.

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	Hardware-Tausch empfohlen	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).
Der Aufbau des Störpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r0945 dargestellt.

r3123[0...63] Diagnoseattribute Warnung / Diag_attr Warnung

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8065
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Diagnoseattribute der aufgetretenen Warnung.

Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
00	Hardware-Tausch empfohlen	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146

Hinweis: Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).
Der Aufbau des Warnpuffers sowie die Belegung der Indizes ist in r2122 dargestellt.

r3131 CO: Aktueller Störwert / Aktueller Störwert

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Störwertes der ältesten noch aktiven Störung.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2131, r3132

r3132 CO: Aktuelle Komponentenummer / Akt Kompo_nr

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Komponentenummer der ältesten noch aktiven Störung.

Abhängigkeit: Siehe auch: r2131, r3131

p3230[0...n]	CI: Lastüberwachung Drehzahlwert / Lastüberw n_ist		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2000	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Drehzahlwert der Lastüberwachung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2169, p2181, p2192, p2193, p3231 Siehe auch: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925		
Hinweis:	Der Parameter ist nur wirksam bei p2193 = 2.		
p3231[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlabweichung / Lastüberw n_abw		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	150.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der zulässigen Drehzahlabweichung bei der Lastüberwachung (bei p2193 = 2).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2169, p2181, p2193, p3230 Siehe auch: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925		
p3232[0...n]	BI: Lastüberwachung Ausfallerkennung / Lastüberw Ausf_erk		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für die Erkennung eines Ausfalls.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p2192, p2193 Siehe auch: F07936		
Hinweis:	Die Überwachung wird bei 0-Signal ausgelöst, sobald die Zeit in p2192 abgelaufen ist.		
p3233[0...n]	Drehmomentwertfilter Zeitkonstante / M_ist_filt T		
CU250S_S (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_S_PN (Erw Meld)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [ms]	1000000 [ms]	0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für das PT1-Glied zur Glättung des Drehmomentwertes. Der geglättete Drehmomentwert wird mit den Schwellwerten verglichen und dient ausschließlich für Meldungen.		

p3233[0...n]	Drehmomentistwertfilter Zeitkonstante / M_ist_filt T		
CU250S_V (Erw Meld)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN (Erw Meld)	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP (Erw Meld)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8013
CU250S_V_PN (Erw Meld)			
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Zeitkonstante für das PT1-Glied zur Glättung des Drehmomentistwertes. Der geglättete Drehmomentistwert wird mit den Schwellwerten verglichen und dient ausschließlich für Meldungen.		
p3235	Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit / Ph_ausf t_Überw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 320 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für die Phasenausfallerkennung des Motors.		
Achtung:	Während der Vorgang läuft ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt.		
Hinweis:	Bei p3235 = 0 ist die Funktion ausgeschaltet.		
p3235	Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit / Ph_ausf t_Überw		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 320 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für die Phasenausfallerkennung des Motors.		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	Bei p3235 = 0 ist die Funktion ausgeschaltet. Während des Fangens eines drehenden Motors wird die Überwachung automatisch deaktiviert. 3-phasige Phasenausfälle können nicht erkannt werden und zeigen sich durch andere Meldungen (z. B. F07902).		
p3236[0...n]	Drehzahlschwellwert 7 / n_schwellwert 7		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 3000.00 [1/min]	Werkseinstellung 100.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Drehzahlschwellwertes für die Meldung "Drehzahl-Abweichung Modell / Extern" (BO: r2199.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2169, r2199, p3237		

p3237[0...n]	Hysteresedrehzahl 7 / n_Hysteresese 7		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1,3,5	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Hysteresedrehzahl für die Meldung "Drehzahl-Abweichung Modell / Extern" (BO: r2199.7).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r2199, p3236		
p3238[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern / t_ver n_i = n_ext		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8012
CU250S_S_PN			
	Min 0.0 [s]	Max 100.0 [s]	Werkseinstellung 3.0 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Ausschaltverzögerungszeit für die Meldung "Drehzahlabweichung Modell / Extern in Toleranz" (BO: r2199.7). Die geglättete Istdrehzahl des Motormodells r2169 wird mit der extern gemessenen Drehzahl r1443 verglichen (Schwellwert p3236).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3236, p3237		
p3320[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 1 / Ström_masch P1		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 25.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Leistung (P) von Punkt 1 in [%] an. Die Kennlinie besteht aus folgenden Wertepaaren: Leistung (P) / Drehzahl (n) p3320 / p3321 --> Punkt 1 (P1 / n1) p3322 / p3323 --> Punkt 2 (P2 / n2) p3324 / p3325 --> Punkt 3 (P3 / n3) p3326 / p3327 --> Punkt 4 (P4 / n4) p3328 / p3329 --> Punkt 5 (P5 / n5)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3321, p3322, p3323, p3324, p3325, p3326, p3327, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nennndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3321[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1 / Ström_masch n1		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich.		

Dieser Parameter gibt die Drehzahl (n) von Punkt 1 in [%] an.

Die Kennlinie besteht aus folgenden Wertepaaren:

Leistung (P) / Drehzahl (n)

p3320 / p3321 --> Punkt 1 (P1 / n1)

p3322 / p3323 --> Punkt 2 (P2 / n2)

p3324 / p3325 --> Punkt 3 (P3 / n3)

p3326 / p3327 --> Punkt 4 (P4 / n4)

p3328 / p3329 --> Punkt 5 (P5 / n5)

Abhängigkeit: Siehe auch: r0041, p3320, p3322, p3323, p3324, p3325, p3326, p3327, p3328, p3329

Hinweis: Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl.

Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.

p3322[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 2 / Ström_masch P2		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 50.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Leistung (P) von Punkt 2 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3323, p3324, p3325, p3326, p3327, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3323[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2 / Ström_masch n2		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 25.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Drehzahl (n) von Punkt 2 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3324, p3325, p3326, p3327, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3324[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 3 / Ström_masch P3		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 77.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Leistung (P) von Punkt 3 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3323, p3325, p3326, p3327, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		

p3325[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3 / Ström_masch n3		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 50.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Drehzahl (n) von Punkt 3 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3323, p3324, p3326, p3327, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3326[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 4 / Ström_masch P4		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 92.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Leistung (P) von Punkt 4 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3323, p3324, p3325, p3327, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3327[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4 / Ström_masch n4		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 75.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Drehzahl (n) von Punkt 4 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3323, p3324, p3325, p3326, p3328, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3328[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 5 / Ström_masch P5		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 100.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Leistung (P) von Punkt 5 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3323, p3324, p3325, p3326, p3327, p3329		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		

p3329[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5 / Ström_masch n5		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 100.00
Beschreibung:	Für die Energiesparanzeige einer Strömungsmaschine ist eine typische Strömungskennlinie $P = f(n)$ mit 5 Stützpunkten erforderlich. Dieser Parameter gibt die Drehzahl (n) von Punkt 5 in [%] an.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r0041, p3320, p3321, p3322, p3323, p3324, p3325, p3326, p3327, p3328		
Hinweis:	Der Bezugswert für Leistung und Drehzahl ist Nennleistung/Nenndrehzahl. Die eingesparte Energie wird in r0041 angezeigt.		
p3330[0...n]	BI: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 1 / 2/3-Draht Bef 1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl 1 bei der Zweidrahtsteuerung/Dreidrahtsteuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0015, p3331, p3332, r3333, p3334		
Hinweis:	Die Funktionsweise dieses Binektoreingangs ist abhängig von der in p0015 eingestellten Drahtsteuerung.		
p3331[0...n]	BI: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 2 / 2/3-Draht Bef 2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl 2 bei der Zweidrahtsteuerung/Dreidrahtsteuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0015, p3330, p3332, r3333, p3334		
Hinweis:	Die Funktionsweise dieses Binektoreingangs ist abhängig von der in p0015 eingestellten Drahtsteuerung.		
p3332[0...n]	BI: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 3 / 2/3-Draht Bef 3		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: CDS, p0170
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Befehl 3 bei der Zweidrahtsteuerung/Dreidrahtsteuerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0015, p3330, p3331, r3333, p3334		
Hinweis:	Die Funktionsweise dieses Binektoreingangs ist abhängig von der in p0015 eingestellten Drahtsteuerung.		

r3333.0...3		CO/BO: 2/3-Drahtsteuerung Steuerwort / 2/3-Draht STW			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
Min		Max		Werkseinstellung	
-		-		-	
Beschreibung:		Anzeige des Steuerworts bei der Zweidrahtsteuerung/Dreidrahtsteuerung. Die Steuersignale sind abhängig von der in p0015 eingestellten Drahtsteuerung und den Signalzuständen an den Digitaleingängen.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	EIN	Ja	Nein	-
	01	Reversieren	Ja	Nein	-
	02	EIN/Invertieren	Ja	Nein	-
	03	Reversieren/Invertieren	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: p0015, p3330, p3331, p3332, p3334			

p3334		2/3-Drahtsteuerung Auswahl / 2/3-Draht Ausw			
Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Integer16	
Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
Min		Max		Werkseinstellung	
0		4		0	
Beschreibung:		Einstellung der Zweidrahtsteuerung/Dreidrahtsteuerung.			
Wert:		0: Keine Drahtsteuerung 1: Zweidrahtsteuerung Rechtslauf/Linkslauf 1 2: Zweidrahtsteuerung Rechtslauf/Linkslauf 2 3: Dreidrahtsteuerung Freigabe Rechtslauf/Linkslauf 4: Dreidrahtsteuerung Freigabe EIN/Reversieren			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p0015, p3330, p3331, p3332, r3333			
Hinweis:		Der Wert ist abhängig von der in p0015 eingestellten Drahtsteuerung.			

p3856[0...n]		Compound Bremsstrom / Compound I_Brems			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
Änderbar: U, T		Normierung: PERCENT		Dyn. Index: DDS, p0180	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
Min		Max		Werkseinstellung	
0.00 [%]		250.00 [%]		0.00 [%]	
Beschreibung:		Mit dem Compound-Bremsstrom wird die Höhe des Gleichstroms festgelegt, der beim Stillsetzen des Motors bei Betrieb mit U/f-Steuerung zur Erhöhung der Bremswirkung zusätzlich erzeugt wird. Die Compound-Bremsung ist eine Überlagerung der DC-Bremsfunktion mit der generatorischen Bremsung (Nutzbremsung an der Rampe) nach AUS1 oder AUS3. Hiermit ist ein Abbremsen mit geregelter Motorfrequenz und minimalem Energieeintrag in den Motor möglich. Durch Optimierung der Rampenrücklaufzeit und der Compound-Bremsung ergibt sich ein effektives Abbremsen ohne Einsatz zusätzlicher Hardware-Komponenten.			
Abhängigkeit:		Der Compound-Bremsstrom wird erst dann aktiviert, wenn die Zwischenkreisspannung den Schwellwert in r1282 überschreitet. Die Compound-Bremsung arbeitet nicht: - bei aktiver Gleichstrombremsung (siehe p1230, r1239) - solange der Motor nicht aufmagnetisiert ist (z. B. beim Fangen) - bei Vektorregelung (p1300 >= 20) - bei Synchronmotoren (p0300 = 2xx)			

- Vorsicht:** Eine Erhöhung des Bremsstroms verbessert im Allgemeinen die Bremswirkung beim Stillsetzen des Motors. Wird der Wert jedoch zu hoch eingestellt, kann eine Abschaltung durch Überstrom oder Erdschluss eintreten.
Empfehlung: $p3856 < 100 \% \times (r0209 - r0331) / p0305 / 2$
Durch die Compound-Bremung entsteht im Motor ein Strom mit drehfrequenter Welligkeit. Je größer der Bremsstrom eingestellt wird, um so größer sind auch die daraus resultierenden Welligkeiten, insbesondere bei gleichzeitig aktiver Vdc(max)-Regelung (siehe p1280).
- Hinweis:** Der Parameterwert wird relativ zum Motorbemessungsstrom (p0305) eingegeben. Mit p3856 = 0 % wird die Compound-Bremung deaktiviert.

r3859.0 CO/BO: Compound-Bremung Zustandswort / Compound-Br ZSW

PM240	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_CAN	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_DP			
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zustandsworts der Compound-Bremung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Compound-Bremung aktiv	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p3856

p3870 Langstator Konfiguration / Langstator Konfig

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 bin

Beschreibung: Einstellung der Konfiguration bei Betrieb eines Langstator-Motors.


Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Langstator Hilfsfunktionen aktivieren	Aktiv	Inaktiv	-
	01	Gx_ZSW.14 unterdrücken	Aktiv	Inaktiv	-


Abhängigkeit: Siehe auch: p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3878, p3879


Achtung: Es gelten folgende Einschränkungen für diese Funktion:

- Eine Antriebsdatensatzumschaltung ist nicht zulässig.
- Der Geber/Antrieb darf nicht über ein PROFIBUS-Telegramm geparkt werden.
- Es sind maximal 4 Antriebe auf der Control Unit zugelassen.
- Die Kommutierung mit Nullmarke ist nicht zulässig (p0404).

Hinweis: Zu Bit 00:
Über dieses Bit können alle Hilfsfunktionen für Langstator-Motoren ein-/ausgeschaltet werden.
Zu Bit 01:
Bei gesetztem Bit wird im Geberzustandswort Gx_ZSW das Bit 14 (Parkender Geber aktiv) auf 0 gesetzt, unabhängig ob der Geber parkt oder nicht.

p3871			
BI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen / S_q Kom_wink setz			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Setzen des über Konnektoreingang p3872 anstehenden Kommutierungswinkels.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3878, p3879		
Gefahr:	Das Setzen eines falschen Kommutierungswinkels kann zu Instabilität in der Regelung und damit zu Schäden an Mensch und Maschine führen!		
			
Hinweis:	Der Setzvorgang findet bei einer 0/1-Flanke des Signals statt.		

p3872			
CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel / S_q Kom_winkel			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	3878[0]
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Kommutierungswinkel. Dieser Winkel wird bei einer 0/1-Flanke des Signals über BI: p3871 gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3873, r3875, p3876, p3878, p3879		
Gefahr:	Das Setzen eines falschen Kommutierungswinkels kann zu Instabilität in der Regelung und damit zu Schäden an Mensch und Maschine führen!		
			

p3873			
BI: Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber / S_q Reg mit Geb			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Umschalten auf Regelung mit Geber.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3872, p3874, r3875, p3876, p3878, p3879		
Gefahr:	Das Setzen eines falschen Kommutierungswinkels kann zu Instabilität in der Regelung und damit zu Schäden an Mensch und Maschine führen!		
			
Hinweis:	BI: p3873 = 1-Signal --> Regelung mit Geber BI: p3873 = 0-Signal --> Geberlose Regelung Bei einer 0/1-Flanke wird der Kommutierungswinkel von CI: p3874 gesetzt.		

p3874	Cl: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel Betrieb mit Geber / S_q Kom_winkel Geb				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: U32 / FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: p2005		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3879[0]		
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Kommutierungswinkel für Betrieb mit Geber.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3872, p3873, r3875, p3876, p3878, p3879				
Hinweis:	Dieser Winkel wird bei einer 0/1-Flanke des Signals über BI: p3873 gesetzt.				

r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort / Langstator ZSW				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung -		
Beschreibung:	Anzeige des Zustandsworts für Langstator-Motoren.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Sensor Module ist entparkt	Ja	Nein	-
	01	Drehzahlregelung mit Geber angefordert	Aktiv	Inaktiv	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, p3876, p3878, p3879				
Hinweis:	Die Anzeige wird mit einer Abtastzeit von 1 ms aktualisiert. Zu Bit 00 = 1: Der Geber ist geparkt. Im Gegensatz zu r0481.14 wird hier auch dann das Parken angezeigt, wenn die Unterdrückung des Parken-Bits in r0481.14 aktiv ist (p3870.1 = 1). Zu Bit 01 = 1: Drehzahlregelung mit Geber wurde von den Langstatorfunktionen angefordert. In r1407.2 wird angezeigt, ob tatsächlich mit Geber geregelt wird.				

p3876	BI: Langstator Signalquelle 1 Geber entparken / S_q 1 Geb entpark				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: U32 / Binary	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0		
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle 1 für das Entparken des Gebers.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3878, p3879				
Hinweis:	BI: p3876 = 1-Signal --> Geber wird entparkt BI: p3876 = 0-Signal --> Geber wird geparkt				

p3878	CO: Langstator Kommutierungswinkel 1 / Kom_winkel 1		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -180 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 0 [°]
Beschreibung:	Einstellung des Kommutierungswinkel 1 für Langstator-Motoren.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3879		
p3879	CO: Langstator Kommutierungswinkel 2 / Kom_winkel 2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: p2005	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -180 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 0 [°]
Beschreibung:	Einstellung des Kommutierungswinkel 2 für Langstator-Motoren.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p3870, p3871, p3872, p3873, p3874, r3875, p3876, p3878		
p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme / Abschluss Schn_ibn		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Beenden der Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) mit automatischer Berechnung aller Parameter aller vorhandenen Antriebsdatensätze, die von den Eingaben der Schnellinbetriebnahme abhängen.</p> <p>p3900 = 1 beinhaltet zunächst einen Parameter-Reset (Werkseinstellung wie p0970 = 1) für alle Parameter des Antriebsobjektes, allerdings ohne dabei die Eingaben der Schnellinbetriebnahme zu überschreiben.</p> <p>Anschließend werden die Verschaltungen der PROFIBUS PZD Telegrammauswahl (p0922) und die Verschaltungen über p15 und p1500 wieder hergestellt und alle abhängigen Motor-, Steuerungs- und Regelungsparameter berechnet (entsprechend p0340 = 1).</p> <p>p3900 = 2 beinhaltet die Wiederherstellung der Verschaltungen der PROFIBUS PZD Telegrammauswahl (p0922) und die Verschaltungen über p15 und p1500, sowie die Berechnungen entsprechend p0340 = 1.</p> <p>p3900 = 3 beinhaltet nur die Berechnungen der Motor-, Steuerungs- und Regelungsparameter entsprechend p0340 = 1.</p>		
Wert:	0: Keine Schnellparametrierung 1: Schnellparametrierung nach Parameter-Reset 2: Schnellparametrierung (nur) für BICO- und Motorparameter 3: Schnellparametrierung (nur) für Motorparameter		
Achtung:	Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.		
Hinweis:	<p>Am Ende der Berechnungen wird p3900 und p0010 automatisch auf den Wert Null zurückgesetzt.</p> <p>Bei der Berechnung der Motor-, Steuer- und Regelungsparameter (wie p0340 = 1) werden Parameter eines ausgewählten Siemens-Listenmotors dabei nicht überschrieben.</p> <p>Wenn kein Listenmotor eingestellt ist (p0300), werden mit p3900 > 0 zum Herstellen der gleichen Verhältnisse wie bei der Erstinbetriebnahme folgende Parameter zurückgesetzt:</p> <p>Asynchronmotor: p0320, p0352, p0362 ... p0369, p0604, p0605, p0626 ... p0628</p> <p>Synchronmotor: p0326, p0327, p0352, p0604, p0605</p>		

p3901[0...n]	Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung / LT EEPROM Vdc Offs		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C, C(1), T	Normierung: -	Dyn. Index: PDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-40.0 [V]	40.0 [V]	0.0 [V]

Beschreibung: Differenzspannung zur Kalibrierung des Offsets für die Zwischenkreisspannungsmessung.
Vorsicht: Unsachgemäße Anwendung der Kalibrierung kann zu negativen Auswirkungen für die Regelung führen.
Der Parameter hat Einfluss auf die Über- und Unterspannungserkennung.



Hinweis: Die Parametereingaben werden direkt in der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente gespeichert.
Der Parameter hat nur Auswirkung bei Booksize-Leistungsteilen, wenn r0192.22 = 1 und p0212.0 = 1 ist.

r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige / Ident Abschl_anz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Darstellung der ausgeführten Inbetriebnahmeschritte.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motor-/Regelungsparameter berechnet (p0340 = 1, p3900 > 0)	Ja	Nein	-
	02	Motordatenidentifikation im Stillstand durchgeführt (p1910 = 1)	Ja	Nein	-
	03	Drehende Messung durchgeführt (p1960 = 1, 2)	Ja	Nein	-
	04	Motorgeberjustage durchgeführt (p1960 = 1, p1990 = 1, 3)	Ja	Nein	-
	05	Motorgeber manuell justiert	Ja	Nein	-
	15	Motorersatzschaltbildparameter geändert	Geändert	Nicht geändert	-

Hinweis: Die einzelnen Bits werden nur dann gesetzt, wenn die entsprechende Aktion angestoßen und erfolgreich abgeschlossen wurde.
Bei Änderung der Motortypenschildparameter wird die Abschlussanzeige zurückgesetzt.
Beim Setzen der einzelnen Bits werden jeweils alle höherwertigen Bits zurückgesetzt.

r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige / Ident Abschl_anz		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Darstellung der ausgeführten Inbetriebnahmeschritte.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Motor-/Regelungsparameter berechnet (p0340 = 1, p3900 > 0)	Ja	Nein	-
	02	Motordatenidentifikation im Stillstand durchgeführt (p1910 = 1)	Ja	Nein	-
	03	Drehende Messung durchgeführt (p1960 = 1, 2)	Ja	Nein	-
	15	Motorersatzschaltbildparameter geändert	Geändert	Nicht geändert	-

Hinweis: Die einzelnen Bits werden nur dann gesetzt, wenn die entsprechende Aktion angestoßen und erfolgreich abgeschlossen wurde.
Bei Änderung der Motortypenschildparameter wird die Abschlussanzeige zurückgesetzt.
Beim Setzen der einzelnen Bits werden jeweils alle höherwertigen Bits zurückgesetzt.

r3926[0...n]		Spannungserzeugung alternierend Basisspannungs-Amplitude / U_ers altern Basis			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: MDS	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN					
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]		
Beschreibung:	Anzeige der Basisspannung der alternierenden Spannung bei der Motordatenidentifikation. 0: Keine alternierenden Spannungen. Die Funktion ist deaktiviert. <0: Automatische Ermittlung der Basisspannung und Wobbelung/Selbsteinstellung auf Basis des Umrichters und des angeschlossenen Motors. Andernfalls: Basisspannung der alternierenden Spannungserzeugung in Volt (Wobbelung aktiv).				

r3927[0...n]		Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten ermittelt / MotID ASM Dat erm			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: DDS, p0180	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung -		
Beschreibung:	Anzeige der von der stehenden Motordatenidentifikation oder drehenden Messung ermittelten und übernommenen Daten beim Asynchronmotor.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	p0350 übernommen	Ja	Nein	-
	01	p0354 übernommen	Ja	Nein	-
	02	p0356 übernommen	Ja	Nein	-
	03	p0358 übernommen	Ja	Nein	-
	04	p0360 übernommen	Ja	Nein	-
	05	p0320 übernommen	Ja	Nein	-
	06	p0410 übernommen	Ja	Nein	-
	12	p1715 übernommen	Ja	Nein	-
	13	p1717 übernommen	Ja	Nein	-
	14	p1590 übernommen	Ja	Nein	-
	15	p1592 übernommen	Ja	Nein	-
	22	p0341 übernommen	Ja	Nein	-
	24	p0348 übernommen	Ja	Nein	-
	25	p1752 übernommen	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3925				

r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Erfolgreich abgeschlossene Bestandteile der zuletzt ausgeführten Motordatenidentifikation.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Ständerinduktivität Abschätzung, keine Messung	Ja	Nein	-
	02	Rotorzeitkonstante Abschätzung, keine Messung	Ja	Nein	-
	03	Streuinduktivität Abschätzung, keine Messung	Ja	Nein	-
	05	Bestimmung Tr und Lsig Auswertung im Zeitbereich	Ja	Nein	-
	06	Schwingungsdämpfung aktivieren	Ja	Nein	-
	07	Schwingungserkennung deaktivieren	Ja	Nein	-
	11	Puls-Messung Lq Ld deaktivieren	Ja	Nein	-
	12	Messung Rotorwiderstand Rr deaktivieren	Ja	Nein	-
	14	Messung Ventilverriegelungszeit deaktivieren	Ja	Nein	-
	15	Nur Ständerwiderstand, Ventilspannungsfehler, Totzeit ermitteln	Ja	Nein	-
	16	Kurze Motoridentifikation (geringere Güte)	Ja	Nein	-
	17	Messung ohne Regelungsparameterberechnung	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3925				
Hinweis:	Der Parameter ist eine Kopie von p1909.				

r3928[0...n] Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt / Motld PEM Dat erm

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Erfolgreich abgeschlossene Bestandteile der zuletzt ausgeführten drehenden Messung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	p0350 übernommen	Ja	Nein	-
	02	p0356 übernommen	Ja	Nein	-
	06	p0410 übernommen	Ja	Nein	-
	07	p0431 übernommen	Ja	Nein	-
	08	p1952 übernommen	Ja	Nein	-
	09	p1953 übernommen	Ja	Nein	-
	12	p1715 übernommen	Ja	Nein	-
	13	p1717 übernommen	Ja	Nein	-
	18	p0316 übernommen	Ja	Nein	-
	19	p0317 übernommen	Ja	Nein	-
	20	p0327 übernommen	Ja	Nein	-
	21	p0328 übernommen	Ja	Nein	-
	22	p0341 übernommen	Ja	Nein	-
	23	kT-Kennlinie Parameter übernommen	Ja	Nein	-
	24	p0348 übernommen	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r3925

r3928[0...n] Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Erfolgreich abgeschlossene Bestandteile der zuletzt ausgeführten drehenden Messung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	01	Sättigungskennlinie Identifikation	Ja	Nein	-
	02	Trägheitsmoment Identifikation	Ja	Nein	-
	03	Drehzahlreglerparameter neu berechnen	Ja	Nein	-
	04	Drehzahlregleroptimierung (Schwingungstest)	Ja	Nein	-
	05	q-Streuinduktivität Identifikation (für Stromregleradaption)	Ja	Nein	-
	11	Reglerparameter während der Messung nicht ändern	Ja	Nein	-
	12	Messung verkürzt	Ja	Nein	-
	13	Nach Messung: Direkter Übergang in Betrieb	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r3925

Hinweis: Der Parameter ist eine Kopie von p1959.

r3929[0...n] Motordatenidentifikation modulierte Spannungserzeugung / MotID U_ erz modul

CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

-

Beschreibung: Konfiguration der Spannungserzeugung bei den verschiedenen MotID-Abschnitten bei der letzten erfolgreichen MotID.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Wobbel U_Erzeugung für Totzeitkorrektur-Ermittlung	Ja	Nein	-
	01	Wobbel U_Erzeugung für Statorwiderstands-Ermittlung	Ja	Nein	-
	02	Wobbel U_Erzeugung für Rotorzeitkonstante-Ermittlung	Ja	Nein	-
	03	Wobbel U_Erzeugung für Streuinduktivitäts-Ermittlung	Ja	Nein	-
	04	Wobbel U_Erzeugung für dyn Streuinduktivitäts-Ermittlung	Ja	Nein	-
	05	Wobbel U_Erzeugung für Hauptinduktivitäts-Ermittlung	Ja	Nein	-
	08	Alternierende U_Erzeugung für Totzeitkorrektur-Ermittlung	Ja	Nein	-
	09	Alternierende U_Erzeugung für Statorwiderstands-Ermittlung	Ja	Nein	-
	10	Alternierende U_Erzeugung für Rotorzeitkonstante-Ermittlung	Ja	Nein	-
	11	Alternierende U_Erzeugung für Streuinduktivitäts-Ermittlung	Ja	Nein	-
	12	Alternierende U_Erzeugung für dyn Streuinduktivitäts-Ermittlung	Ja	Nein	-
	13	Alternierende U_Erzeugung für Hauptinduktivitäts-Ermittlung	Ja	Nein	-

r3930[0...4]	Leistungsteil EEPROM Kenndaten / LT Kenndaten		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Kenndaten (A5E-Nummer und Versionen) des Leistungsteils. [0]: A5E-Nummer xxxx (A5Exxxxxyyy) [1]: A5E-Nummer yyyy (A5Exxxxxyyy) [2]: Dateiversion (Logistic) [3]: Dateiversion (Fixed Data) [4]: Dateiversion (Calib Data)		
p3950	Serviceparameter / Servicepar		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C, U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Nur für Servicepersonal.		
r3960[0...1]	Control Unit Temperatur gemessen / CU Temp gemessen		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [°C]	- [°C]	- [°C]
Beschreibung:	Anzeige der gemessenen Temperatur auf der Control Unit. Bei Überschreitung von 87 °C wird eine entsprechende Meldung ausgegeben.		
Index:	[0] = Messwert aktuell [1] = Messwert maximal		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A01009		
Hinweis:	Der Wert -200 zeigt an, dass kein Messsignal vorliegt. Zu r3960[0]: Anzeige der aktuell auf der Control Unit gemessenen Temperatur. Zu r3960[1]: Anzeige der höchsten gemessenen Temperatur auf der Control Unit. Dieser Wert wird auf der Baugruppe nicht-flüchtig gespeichert.		
r3974	Antriebsgerät Zustandswort / Antr_gerät ZSW		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Zustandsworts für das Antriebsgerät.		

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Software-Reset aktiv	Ja	Nein	-
	01	Parameter schreiben gesperrt weil Parametersicherung aktiv	Ja	Nein	-
	02	Parameter schreiben gesperrt weil Makro läuft	Ja	Nein	-

r3978 BICO Zähler Gerät / BICO Zähler Gerät

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Zählerstands für geänderte BICO-Verschaltungen dieses Geräts.
Der Zähler wird bei jeder geänderten BICO-Verschaltung um eins erhöht.

p3981 Störungen quittieren Antriebsobjekt / Störungen quit DO

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

Beschreibung: Einstellung zum Quittieren aller anstehenden Störungen eines Antriebsobjektes.

Achtung: Safety-Meldungen können über diesen Parameter nicht quittiert werden.

Hinweis: Zum Quittieren ist der Parameter von 0 auf 1 zu setzen.
Nach dem Quittieren wird der Parameter automatisch auf 0 zurückgesetzt.

p3981 Störungen quittieren Antriebsobjekt / Störungen quit DO

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8060
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

Beschreibung: Einstellung zum Quittieren aller anstehenden Störungen eines Antriebsobjektes.

Achtung: Safety-Meldungen können über diesen Parameter nicht quittiert werden.

Hinweis: Zum Quittieren ist der Parameter von 0 auf 1 zu setzen.
Nach dem Quittieren wird der Parameter automatisch auf 0 zurückgesetzt.

p3985 Steuerungshoheit Modus Anwahl / PcCtrl Modus Anw

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
0	1	0

Beschreibung: Einstellung des Modus zum Wechseln der Steuerungshoheit/LOCAL Mode.

Wert: 0: Steuerungshoheit wechseln bei STW1.0 = 0
1: Steuerungshoheit wechseln im Betrieb

Gefahr: Beim Wechseln der Steuerungshoheit im Betrieb kann der Antrieb ein ungewolltes Verhalten zeigen, z. B. Beschleunigung auf einen anderen Sollwert.



r3986				Parameter Anzahl / Parameter Anz			
CU250S_V		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN		Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_PN							
		Min		Max		Werkseinstellung	
		-		-		-	
Beschreibung:		Anzeige der Anzahl der Parameter für dieses Antriebsgerät. Die Anzahl setzt sich aus den gerätespezifischen und den antriebsspezifischen Parametern zusammen.					
Abhängigkeit:		Siehe auch: r0980, r0981, r0989					
r3988[0...1]				Hochlaufzustand / Hochl_zust			
		Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Integer16	
		Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
		Min		Max		Werkseinstellung	
		0		10800		-	
Beschreibung:		Index 0: Anzeige des Hochlaufzustandes. Index 1: Anzeige des Teilhochlaufzustandes					
Wert:		0: Nicht aktiv 1: Fataler Fehler 10: Fehler 20: Alle Parameter zurücksetzen 30: Antriebsobjekt geändert 40: Download durch Inbetriebnahme-Software 50: Parameter-Download durch Inbetriebnahme-Software 90: Control Unit zurücksetzen 100: Start Initialisierung 101: Nur für Siemens-interne Zwecke 110: Control Unit Basis instanzieren 111: Antriebsobjekt einfügen 112: Nur für Siemens-interne Zwecke 113: Nur für Siemens-interne Zwecke 114: Nur für Siemens-interne Zwecke 115: Parameter-Download durch Inbetriebnahme-Software 117: Nur für Siemens-interne Zwecke 150: Warten bis Power Module ermittelt 160: Power Module auswerten 170: Control Unit Reset instanzieren 180: Nur für Siemens-interne Zwecke 200: Erstinbetriebnahme 210: Antriebspakete erzeugen 250: Warten auf Fehler quittieren 325: Warten auf Eingabe von Antriebstyp 350: Antriebstyp bestimmen 360: Nur für Siemens-interne Zwecke 370: Warten bis p0010 = 0 gesetzt wird 380: Nur für Siemens-interne Zwecke 550: Aufruf Umrechnungsfunktionen für Parameter 625: Azyklischen Anlauf abwarten 650: Start zyklischer Betrieb 660: Antrieb IBN-Status auswerten 670: Nur für Siemens-interne Zwecke 680: Nur für Siemens-interne Zwecke 690: Azyklischen Anlauf abwarten					

700: Parameter speichern
 725: Warten bis zyklisch
 740: Prüfung der Betriebsfähigkeit
 745: Start der zyklischen Berechnungen
 750: Interruptfreigabe
 800: Initialisierung fertig
 10050: Warten auf Synchronisation
 10100: Warten auf CU-LINK-Slaves
 10150: Warten bis Isttopologie ermittelt
 10200: Auswertung Komponentenstatus
 10250: Aufruf Umrechnungsfunktionen für Parameter
 10300: Vorbereitung zyklischer Betrieb
 10350: Automatisches FW-Update DRIVE-CLiQ-Komponenten
 10400: Warten auf Slave-Eigenschaften
 10450: CX/NX Status prüfen
 10500: Warten bis DRIVE-CLiQ zyklisch
 10550: Durchführung Warmstart
 10600: Auswertung Geberstatus
 10800: Teilhochlauf fertig

Index:
 [0] = System
 [1] = Teilhochlauf

r3996[0...1] Parameterschreiben Sperre Status / Par_schr Sperre St

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige, ob das Schreiben von Parametern gesperrt ist.
 r3996[0] = 0:
 Parameterschreiben ist nicht gesperrt.
 0 < r3996[0] < 100:
 Parameterschreiben ist gesperrt. Der Wert zeigt den Fortschritt der Berechnungen an.

Index:
 [0] = Berechnungen Fortschritt
 [1] = Ursache

Hinweis:
 Zu Index 1:
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

r3998[0...n] Erste Antriebsinbetriebnahme / Erste Antr_ibn

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: DDS, p0180
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	65535	-

Beschreibung: Anzeige, ob die erste Inbetriebnahme des Antriebs noch ausgeführt werden muss.
 0 = Ja
 2 = Nein

r4640[0...95]	Geber Diagnose Zustandsmaschine / Geb Diag Zust_ma		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Geberdiagnose für die PROFIdrive-Schnittstelle.		
p4650	Geber Funktionsreserve Komponentenummer / Geb Fkt_reserve Nr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	399	0
Beschreibung:	Einstellung der Komponentenummer (p0141) des Gebers, von dem die Funktionsreserve angezeigt werden soll (r4651).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r4651		
r4651[0...3]	Geber Funktionsreserve / Geb Fkt_reserve		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige der Funktionsreserve des über p4650 ausgewählten Gebers. 0 ... 25 %: Die Funktionsgrenze ist erreicht. Es wird ein Service empfohlen. 26 ... 100 %: Der Geber arbeitet im spezifizierten Bereich.		
Index:	[0] = Funktionsreserve 1 [1] = Funktionsreserve 2 [2] = Funktionsreserve 3 [3] = Funktionsreserve 4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4650		
Hinweis:	Wert = 999 bedeutet: - Die in p4650 angegebene Komponente ist nicht angeschlossen. - Die Anzeige der Funktionsreserve wird vom Geber nicht unterstützt.		
p4652[0...2]	XIST1_ERW Reset Modus / XIST1_ERW Res Mod		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4750
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	0
Beschreibung:	Einstellung des Modus für das Zurücksetzen des Istwertes in XIST_ERW (CO: r4653).		
Wert:	0: Inaktiv 1: Reset mit Nullmarke 2: Reset mit BICO 3: Reset mit ausgewählter Nullmarke		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		

Abhängigkeit: Siehe auch: r4653, r4654, p4655

Hinweis: Zu Wert = 1:

Der Wert in XIST1_ERW wird beim Überfahren jeder Nullmarke zurückgesetzt.

Zu Wert = 2:

Der Wert in XIST1_ERW wird mit einer 0/1-Flanke über Binektoreingang p4655 zurückgesetzt.

Zu Wert = 3:

Der Wert in XIST1_ERW wird nach einer 0/1-Flanke über Binektoreingang p4655 beim Überfahren der nächsten Nullmarke zurückgesetzt.

r4653[0...2]	CO: XIST1_ERW Istwert / XIST1_ERW Istw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4750
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für den Istwert XIST1_ERW.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4652, r4654, p4655		

r4654.0...16	CO/BO: XIST1_ERW Status / XIST1_ERW Stat				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4750	
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige und Binektorausgang für das Zurücksetzen von XIST1_ERW.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Geber 1 XIST1_ERW zurückgesetzt	High	Low	-
	08	Geber 2 XIST1_ERW zurückgesetzt	High	Low	-
	16	Geber 3 XIST1_ERW zurückgesetzt	High	Low	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4652, r4653, p4655				
Hinweis:	Das Zurücksetzen von XIST1_ERW wird über Binektoreingang p4655 eingeleitet.				
	Der Binektorausgang r4654 wird bei 0-Signal von Binektoreingang p4655 wieder zurückgesetzt.				

p4655[0...2]	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle / XIST1_ERW res S_q		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 4750
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Zurücksetzen von XIST1_ERW (CO: r4653).		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4652, r4653, r4654		
Hinweis:	Das Zurücksetzen von XIST1_ERW ist abhängig vom eingestellten Modus (p4652).		

p4660[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite / SM Filt_bandbr		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

Beschreibung: Einstellung der Filterbandbreite für Sensor Module SMx10 (Resolver) und SMx20 (sin/cos).
Der auf dem Sensor Module eingestellte Wert wird in r4661 angezeigt.
Aktuell werden nur folgende Werte von der Hardware des Sensor Modules unterstützt:

- 0: Es wird die Voreinstellung des Sensor Modules verwendet.
- 50 kHz
- 170 kHz
- 500 kHz
- Unbegrenzt: Nur die Bandbreite der Operationsverstärker ist wirksam.

Index: [0] = Geber 1
[1] = Geber 2
[2] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: r4661

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

p4660[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite / SM Filt_bandbr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

Beschreibung: Einstellung der Filterbandbreite für Sensor Module SMx10 (Resolver) und SMx20 (sin/cos).
Der auf dem Sensor Module eingestellte Wert wird in r4661 angezeigt.
Aktuell werden nur folgende Werte von der Hardware des Sensor Modules unterstützt:

- 0: Es wird die Voreinstellung des Sensor Modules verwendet.
- 50 kHz
- 170 kHz
- 500 kHz
- Unbegrenzt: Nur die Bandbreite der Operationsverstärker ist wirksam.

Index: [0] = Geber 1
[1] = Geber 2
[2] = Geber 3

Abhängigkeit: Siehe auch: r4661

Hinweis: Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

r4661[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige / SM Filt_bandbr Anz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

	Min	Max	Werkseinstellung
	- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Beschreibung: Anzeige der wirksamen Filterbandbreite bei Sensor Module SMx10 (Resolver) und SMx20 (sin/cos).
Die Bandbreite des Filters wird über p4660 eingestellt.

Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4660
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.

r4661[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige / SM Filt_bandbr Anz		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min - [kHz]	Max - [kHz]	Werkseinstellung - [kHz]
Beschreibung:	Anzeige der wirksamen Filterbandbreite bei Sensor Module SMx10 (Resolver) und SMx20 (sin/cos). Die Bandbreite des Filters wird über p4660 eingestellt.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4660		
Hinweis:	Bei einem nicht vorhandenen Geber wird der Wert Null angezeigt.		

p4662[0...n]	Geber Kennlinientyp / Geb Kennl_typ		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Kennlinientyps. Bei nichtlinearen Sensoren kann der Zusammenhang zwischen der Signalspannung und der Lage über ein Polynom dritten Grades beschrieben werden.		
Wert:	0: Kennlinie inaktiv 1: Kennlinie Polynom dritten Grades		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4663, p4664, p4665, p4666		
Hinweis:	Zu Wert = 1: Ein Polynom dritten Grades wird wie folgt bestimmt: $F(x) = K3 * x^3 + K2 * x^2 + K1 * x + K0$ Die Koeffizienten K0 ... K3 sind zu bestimmen und in p4663 ... p4666 einzugeben. Der Sensorbereich wird auf $x = -0.5 \dots +0.5$ abgebildet.		

p4663[0...n]	Geber Kennlinie K0 / Geb Kennl K0		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Einstellung von Koeffizient K0 für die Berechnung der Kennlinie (p4662).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4662, p4664, p4665, p4666		

p4664[0...n] Geber Kennlinie K1 / Geb Kennl K1				
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min		Max	Werkseinstellung
	-		-	-
Beschreibung:	Einstellung von Koeffizient K1 für die Berechnung der Kennlinie (p4662).			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4662, p4663, p4665, p4666			

p4665[0...n] Geber Kennlinie K2 / Geb Kennl K2				
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min		Max	Werkseinstellung
	-		-	-
Beschreibung:	Einstellung von Koeffizient K2 für die Berechnung der Kennlinie (p4662).			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4662, p4663, p4664, p4666			

p4666[0...n] Geber Kennlinie K3 / Geb Kennl K3				
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min		Max	Werkseinstellung
	-		-	-
Beschreibung:	Einstellung von Koeffizient K3 für die Berechnung der Kennlinie (p4662).			
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4662, p4663, p4664, p4665			

p4670[0...n] Analogsensor Konfiguration / Ana_sens Konfig				
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: U, T		Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min		Max	Werkseinstellung
	-		-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die Auswertung beim Analogsensor.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal FP
	06	Geschwindigkeit auf 0 setzen	Ja	Nein -
	08	Lagewert Bereich	0.0 / 1.0 Strich	-0.5 / +0.5 Strich -
	09	Meldungen Störung/Warnung	Warnung	Störung -
	10	Kanal B aktiv	Ja	Nein -
	11	Kanal A aktiv	Ja	Nein -
	13	Kommutierungswinkel konstant	Ja	Nein -
	14	Störungen unterdrücken	Ja	Nein -
	31	Extrapolation	Ein	Aus -
Achtung:	Zu Bit 06: Bei gesetztem Bit wird der Geschwindigkeitswert (r0061) fest auf 0 gesetzt. Zu Bit 13: Bei gesetztem Bit wird der Kommutierungswinkel fest auf den Kommutierungswinkeloffset (p0431) gesetzt.			
Hinweis:	Zu Bit 09: Bei Bit = 0 wird bei ungültigem Istwert zum jeweiligen Kanal eine Störung abgesetzt. Bei Bit = 1 wird bei ungültigem Istwert zum jeweiligen Kanal eine Warnung abgesetzt.			

Zu Bit 10, 11:

Falls beide Kanäle aktiviert sind, wird der Istwert aus dem Mittelwert beider Kanäle gebildet. Beim Ausfall eines Kanals (Istwert ungültig) wird dieser aus der Mittelwertbildung ausgeschlossen.

Zu Bit 14:

Das Bit wird nur bei Geber 1 ausgewertet. Keine Wirkung bei Geber 2 und Geber 3.

p4671[0...n]	Analogsensor Eingang / Ana_sens Eing		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Eingangsbeschaltung beim Analogsensor.		
Wert:	0: Differentiell 1: Massebezogen A, B 2: Massebezogen A*, B* 3: Massebezogen A, B empfindlich		
Hinweis:	p4671 = 0: Beide Signale einer Spur werden differentiell ausgewertet. p4671 = 1: Es wird nur das nicht invertierte Signal einer Spur ausgewertet. p4671 = 2: Es wird nur das invertierte Signal einer Spur ausgewertet. p4671 = 3: Es wird nur das nicht invertierte Signal einer Spur in hoher Auflösung ausgewertet.		
p4672[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null / Ana_sens A U bei 0		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 0.0000 [V]
Beschreibung:	Einstellung der Spannung bei Istwert Null des angeschlossenen Analogensors. Bei dieser Spannung liefert der Kanal A den Istwert Null.		
p4673[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode / Ana_sens A U/Per		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 6.0000 [V]
Beschreibung:	Einstellung des abzubildenden Ausgangsspannungsbereichs des angeschlossenen Analogensors. Der Spannungsbereich wird über folgende Parameter bestimmt: - p4672 (Spannung bei Istwert 0) - p4673 (Spannung pro Geberperiode)		
Hinweis:	Der minimal darstellbare Istwert ergibt sich wie folgt: $p4672 - p4673/2$ Der maximal darstellbare Istwert ergibt sich wie folgt: $p4672 + p4673/2$		

p4674[0...n]		Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null / Ana_sens B U bei 0			
		Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
		Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
		Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
		Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 0.0000 [V]	
Beschreibung:		Einstellung der Spannung bei Istwert Null des angeschlossenen Analogensors. Bei dieser Spannung liefert der Kanal B den Istwert Null.			

p4675[0...n]		Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode / Ana_sens B U/Per			
		Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
		Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
		Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
		Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 6.0000 [V]	
Beschreibung:		Einstellung des abzubildenden Ausgangsspannungsbereichs des angeschlossenen Analogensors. Der Spannungsbereich wird über folgende Parameter bestimmt: - p4674 (Spannung bei Istwert 0) - p4675 (Spannung pro Geberperiode)			
Hinweis:		Der minimal darstellbare Istwert ergibt sich wie folgt: $p4674 - p4675/2$ Der maximal darstellbare Istwert ergibt sich wie folgt: $p4674 + p4675/2$			

p4676[0...n]		Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle / Ana_sens Gr Schw			
		Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
		Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
		Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
		Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]	
Beschreibung:		Einstellung der Schwelle für die Grenzwertüberwachung des Istwert-Betrags beim Analogsensor. Beim Überschreiten dieser Schwelle durch den Istwert eines Kanals wird eine entsprechende Störung/Warnung (p4670.9) abgesetzt.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p4673, p4675			

p4677[0...n]		Analogsensor LVDT Konfiguration / Ana_sens LVDT Konf			
		Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
		Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140	
		Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
		Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin	
Beschreibung:		Einstellung der Konfiguration des LVDT-Modus beim Analogsensor.			

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	LVDT ein	Ja	Nein	-
	01	Spur B Erregung	Ja	Nein	-
	02	Festwert Amplitude	Ja	Nein	-
	03	Festwert Amplitude und Phase	Ja	Nein	-

p4678[0...n]	Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis / Ana_sens LVDT Verh		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 50.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Übersetzungsverhältnisses für den LVDT-Sensor.		
p4679[0...n]	Analogsensor LVDT Phase / Ana_sens LVDT Ph		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(4), T	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -360.00 [°]	Max 360.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Phase für den LVDT-Sensor.		
p4680[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig / NM_überw Tol zul		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 4
Beschreibung:	Einstellung der zulässigen Toleranz in Geberstriche für den Nullmarkenabstand bei der Nullmarkenüberwachung. Entschärft das Auftreten der Störung F3x100.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0430 Siehe auch: F31100		
Hinweis:	Der Parameter wird über p0430.21 = 1 (Nullmarkentoleranz) aktiviert.		
p4681[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 positiv / NM Tol Gr 1 pos		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 2
Beschreibung:	Einstellung des positiven Toleranzfensters in Geberstriche für Grenze 1 bei der Nullmarkenüberwachung. Wenn die Abweichung kleiner als diese Grenze ist erfolgt eine Korrektur der Impulszahl. Sonst wird die Störung F3x131 ausgelöst. Wird die Störung F3x131 auf Warnung (A) oder Keine Meldung (N) umparametriert, werden die nicht korrigierten Geberstriche in den Akkumulator (p4688) übernommen. Der Akkumulator kann über p0437.7 deaktiviert werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437, p4688 Siehe auch: F31131		
Hinweis:	Diese Überwachung wird über p0437.2 = 1 (Korrektur Lageistwert) aktiviert. Die positive Grenze beschreibt durch EMV dazugekommene Impulse.		

p4682[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 negativ / NM Tol Gr 1 neg		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -1001	Max 0	Werkseinstellung -1001
Beschreibung:	Einstellung des negativen Toleranzfensters in Geberstriche für Grenze 1 bei der Nullmarkenüberwachung. Wenn die Abweichung kleiner ist als diese Grenze, erfolgt eine Korrektur der Impulszahl. Sonst wird die Störung F3x131 ausgelöst. Wird die Störung F3x131 auf Warnung (A) oder Keine Meldung (N) umparametriert, werden die nicht korrigierten Geberstriche in den Akkumulator (p4688) übernommen. Der Akkumulator kann über p0437.7 deaktiviert werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437, p4681, p4688 Siehe auch: F31131		
Hinweis:	Diese Überwachung wird über p0437.2 = 1 (Korrektur Lageistwert) aktiviert. Beim eingestellten Wert = -1001 wird der Wert von p4681 negiert wirksam. Die negative Grenze beschreibt die durch eine verdeckte Glasscheibe im Impulsgeber verloren gegangenen Impulse.		
p4683[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle positiv / NM Tol A_schw pos		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 100000	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des positiven Toleranzfensters in Geberstriche für Grenze 2 bei der Nullmarkenüberwachung. Wenn die Nullmarkenabweichung größer als die eingestellte Toleranz in p4681 und p4682 und die Störung F3x131 auf Warnung (A) oder Keine Meldung (N) umparametriert ist, dann wird der Akkumulator p4688 mit diesem Parameter verglichen und gegebenenfalls die Warnung A3x422 für 5 Sekunden ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437, p4681, p4682, p4688 Siehe auch: F31131, A31422		
Hinweis:	Die Nullmarkenüberwachung wird über p0437.2 = 1 (Korrektur Lageistwert) aktiviert.		
p4684[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle negativ / NM Tol A_schw neg		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -100001	Max 0	Werkseinstellung -100001
Beschreibung:	Einstellung des negativen Toleranzfensters in Geberstriche für Grenze 2 bei der Nullmarkenüberwachung. Wenn die Nullmarkenabweichung größer als die eingestellte Toleranz in p4681 und p4682 und die Störung F3x131 auf Warnung (A) oder Keine Meldung (N) umparametriert ist, dann wird der Akkumulator p4688 mit diesem Parameter verglichen und gegebenenfalls die Warnung A3x422 für 5 Sekunden ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0437, p4683, p4688 Siehe auch: F31131, A31422		
Hinweis:	Die Nullmarkenüberwachung wird über p0437.2 = 1 (Korrektur Lageistwert) aktiviert. Beim eingestellten Wert = -100001 wird der Wert von p4683 negiert wirksam.		

p4685[0...n]	Drehzahlwert Mittelwertbildung / n_ist Mittelwert		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 20	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Stromreglertakte zur Mittelwertbildung des Drehzahlwerts.		
Hinweis:	Wert = 0, 1: Es erfolgt keine Mittelwertbildung. Größere Werte bedeuten auch größere Totzeiten beim Drehzahlwert.		
p4686[0...n]	Nullmarke Mindestlänge / NM Mindestlänge		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(4)	Normierung: -	Dyn. Index: EDS, p0140
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Mindestlänge für die Nullmarke.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0425, p0437		
Hinweis:	Der Wert für die Mindestlänge der Nullmarke muss kleiner als p0425 eingestellt werden. Der Parameter wird über p0437.1 = 1 (Nullmarke Flankenerkennung) aktiviert.		
p4688[0...2]	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl / NM Diff_pulse Anz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der akkumulierten Differenzimpulse bei der Nullmarkenüberwachung. Wenn die Störung F3x131 auf Warnung (A) oder Keine Meldung (N) umparametriert ist, werden die nicht korrigierten Geberstriche in den Akkumulator (p4688) übernommen.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4681, p4682, p4683, p4684		
Hinweis:	Die Anzeige kann nur auf Null zurückgesetzt werden.		
p4688[0...2]	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl / NM Diff_pulse Anz		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der akkumulierten Differenzimpulse bei der Nullmarkenüberwachung. Wenn die Störung F3x131 auf Warnung (A) oder Keine Meldung (N) umparametriert ist, werden die nicht korrigierten Geberstriche in den Akkumulator (p4688) übernommen.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4681, p4682, p4683, p4684		
Hinweis:	Die Anzeige kann nur auf Null zurückgesetzt werden.		

r4689[0...2]	CO: Rechteckgeber Diagnose / Rechteckgeb Diag		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Geberstatus nach PROFIdrive beim Rechteckgeber.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A31422		
Hinweis:	Nach Ausgabe der Warnung A3x422 wird dieser Parameter 100 ms lang gesetzt.		
r4689[0...2]	CO: Rechteckgeber Diagnose / Rechteckgeb Diag		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Geberstatus nach PROFIdrive beim Rechteckgeber.		
Index:	[0] = Geber 1 [1] = Geber 2 [2] = Geber 3		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A31422		
Hinweis:	Nach Ausgabe der Warnung A3x422 wird dieser Parameter 100 ms lang gesetzt.		
p4690	SMI-Ersatzteillfall Komponentennummer / SMI Kompo_nr		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	399	0
Beschreibung:	Einstellung der Komponentennummer für das SMI/DQI, für welches die Motor- und/oder Geberdaten gesichert, gelöscht bzw. eingespielt werden sollen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4691, p4692, p4693		
Hinweis:	DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated		
p4691	SMI-Ersatzteillfall Daten sichern/einspielen / SMI Dat sich/einsp		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	39	0
Beschreibung:	Einstellung zum Sichern/Einspielen/Löschen der Motor- und/oder Geberdaten für die in p4690 angegebene Komponente (SMI/DQI).		

Für diese Daten kann auf dem nichtflüchtigen Speicher eine Sicherung abgelegt werden. Dieser Vorgang findet automatisch beim nichtflüchtigen Speichern (p0977 = 1 oder "RAM nach ROM kopieren") statt. Die gesicherten Daten können im Ersatzteillfall wieder eingespielt werden.

Vorgehensweise:

p4690 = Komponentennummer einstellen.

p4691 = 1, 2, 30: Gewünschten Vorgang (Sichern/Einspielen/Löschen) einstellen.

p4691 = 9, 10, 36: Rückmeldung nach erfolgreich beendetem Vorgang.

p4691 = 11 ... 22, 37, 38: Fehlerwerte, wenn Vorgang nicht erfolgreich ausgeführt werden konnte.

Wert:

- 0: Inaktiv
- 1: SMI-Daten sichern
- 2: SMI-Daten einspielen
- 9: SMI-Daten eingespielt und POWER ON für Komponente erforderlich
- 10: SMI-Datensicherung durchgeführt
- 11: SMI-Datensicherung für ausgewählte Komponente nicht gefunden
- 12: Ausgewählte Komponente nicht vorhanden oder gesteckt
- 13: Speicherplatz für Sicherung nicht ausreichend
- 14: Format der gesicherten Daten inkompatibel
- 15: Übertragungsfehler beim Einspielen der Daten
- 16: Übertragungsfehler beim Sichern der Daten
- 17: Datensicherung passt nicht zum parametrierten Geber/Motor
- 18: Verzeichnis der Datensicherung unzulässig
- 19: Komponente enthält bereits Daten
- 20: Komponente enthält keine Daten
- 21: Komponente ist kein SMI oder DQI
- 22: SMI-Daten einspielen für Komponente nicht möglich
- 30: SMI-Daten löschen
- 35: SMI-Daten löschen bestätigen erforderlich
- 36: SMI-Daten gelöscht und POWER ON für Komponente erforderlich
- 37: Zugriffsstufe zum Löschen nicht ausreichend
- 38: SMI-Daten löschen für Komponente unzulässig
- 39: SMI-Daten löschen für Komponente nicht möglich

Abhängigkeit:

Siehe auch: p4690, p4692, p4693

Achtung:

Nach erfolgreichem Löschen oder Einspielen von SMI/DQI-Daten ist ein POWER ON der Komponente erforderlich.

Hinweis:

SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated

Abhilfe bei Fehlerwert = 11:

- Die Daten für das ursprünglich vorhandene SMI auf der Speicherkarte ablegen.
- SMI mit geeignetem Hardware-Ausgabestand verwenden.

Abhilfe bei Fehlerwert = 12:

- Richtige Komponentennummer einstellen bzw. Komponente stecken.

Abhilfe bei Fehlerwert = 13:

- Speicherkarte mit größerem Speicherplatz einsetzen.

Abhilfe bei Fehlerwert = 14:

- Eine dem Typ des SMI entsprechende Datensicherung auf der Speicherkarte ablegen.

Abhilfe bei Fehlerwert = 15:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung für die Komponente überprüfen.

Abhilfe bei Fehlerwert = 16:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung für die Komponente überprüfen.

Abhilfe bei Fehlerwert = 17:

- Die Daten für das ursprünglich vorhandene SMI auf der Speicherkarte ablegen.

Abhilfe bei Fehlerwert = 18:

- Den Parameter p4693 auf passenden Wert setzen.

Abhilfe bei Fehlerwert = 19:

- SMI löschen durchführen bzw. ein unbespieltes SMI verwenden.

Abhilfe bei Fehlerwert = 20:

- Ein bespieltes SMI verwenden.

- Abhilfe bei Fehlerwert = 21:
- Richtige Komponentenummer einstellen (p4690).
- Hinweis bei Fehlerwert = 22:
- Daten einspielen für Komponente nicht möglich.
- Abhilfe bei Fehlerwert = 35:
- Den Parameter p4691 erneut auf 30 setzen.
- Abhilfe bei Fehlerwert = 37:
- Zugriffsstufe auf Experte oder höher stellen.
- Abhilfe bei Fehlerwert = 38:
- SMI/DQI als zusätzliche Komponente in der Isttopologie stecken (Komponentenummer >= 200).
 - Komponentenummer aus Isttopologie einstellen (p4690 >= 200).
 - Richtige Komponentenummer einstellen (p4690 >= 200).
- Hinweis bei Fehlerwert = 39:
- SMI bereits gelöscht oder zu alt. Löschen nicht möglich.

p4692 SMI-Ersatzteillfall Daten von allen SMI sichern / SMI Daten sichern			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 29	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zur Datensicherung von allen in der Solltopologie vorhandenen SMIs und DQIs.		
Wert:	0: Inaktiv 1: Daten von allen SMIs und DQIs sichern 10: Alle Daten sichern erfolgreich 13: Speicherplatz für Sicherung nicht ausreichend 16: Übertragungsfehler beim Sichern der Daten 20: Komponente enthält keine Daten 29: Nicht alle Komponenten aus Solltopologie gesichert		
Hinweis:	SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated p4692 = 10: Automatisch nach erfolgreich beendetem Sicherungsvorgang. p4692 = 13, 16, 20, 29: Fehlerwerte, wenn Vorgang nicht erfolgreich ausgeführt werden konnte. Wird die Datensicherung unterbrochen (z. B. bei Ausfall der Versorgungsspannung), so muss der Vorgang wiederholt werden. Abhilfe bei Fehlerwert = 13: - Speicherkarte mit größerem Speicherplatz einsetzen. Abhilfe bei Fehlerwert = 16: - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen. Abhilfe bei Fehlerwert = 20: - Ein bespieltes SMI verwenden. Abhilfe bei Fehlerwert = 29: - Soll- und Isttopologie bezüglich SMIs überprüfen und richtigstellen. - Sicherungsvorgang wiederholen.		

p4693[0...1] SMI-Ersatzteillfall Datensicherung Verzeichnis / SMI Dat_sich Verz			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 399	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Verzeichnisses für das Einspielen und Sichern der Daten.		

Beispiel:

Das SMI hat die Komponentenummer 5 und die SMI-Daten (Motor-/Geberdaten) sollen im Unterverzeichnis C205 abgelegt werden.

--> p4690 = 5, p4693[0] = 205, p4691 = 1

Index: [0] = Unterverzeichnis Anwahl
[1] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: p4691, r4694

Achtung: Bei p4693[0] ungleich 0 und p4693[0] ungleich p4690 gilt:
- Als Auswahl für das Unterverzeichnis beim Sichern ist nur eine Nummer ≥ 200 zulässig.
- Eine Auswahl für das Unterverzeichnis beim Einspielen ist nur für ein SMI/DQI mit einer Komponentenummer ≥ 200 (vorläufige Komponentenummer) zulässig (p4690 ≥ 200).

Hinweis: DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

Zu Index 0:

Mit diesem Index wird das Unterverzeichnis zum Sichern und Einspielen der Daten ausgewählt. In r4694 wird die Motor-Bestellnummer (MLFB) der zugehörigen Datensicherung angezeigt.

Bei p4693[0] = 0 gilt:

Das Verzeichnis ergibt sich aus der Einstellung von p4690.

r4694[0...19] SMI-Ersatzteillfall Datensicherung Motor-Bestellnummer / SMI Dat_sich MLFB

CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Motor-Bestellnummer (MLFB) der über p4693 ausgewählten Datensicherung.

Abhängigkeit: Siehe auch: p4691, p4692

Vorsicht: Wenn in dem ausgewählten Unterverzeichnis mehrere Datensätze vorhanden sind, so wird in r4694[0...19] = "More Datasets" angezeigt.



Wenn in dem ausgewählten Unterverzeichnis keine SMI-Daten (Motor-/Geberdaten) vorhanden sind oder dieses nicht existiert, so gilt:

- Es wird die Nummer des nächsten gefundenen Unterverzeichnisses angezeigt.
- Es wird nicht geprüft, ob in diesem Unterverzeichnis gültige SMI-Daten vorhanden sind.
- Wird kein weiteres Unterverzeichnis gefunden, so wird in r4694[0...19] nichts angezeigt.

Hinweis: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p4701 Messfunktion Steuerung / Messf Steuerung

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -

Min	Max	Werkseinstellung
0	3	0

Beschreibung: Einstellung zum Steuern der Messfunktion.

Wert:

0:	Messfunktion stoppen
1:	Messfunktion starten
2:	Messfunktion Parametrierung prüfen
3:	Messfunktion starten ohne Freigaben

r4706	Messfunktion Status / Messf Status		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des aktuellen Status der Messfunktion.		
Wert:	0: Messfunktion inaktiv 1: Messfunktion Parametrierung geprüft 2: Messfunktion wartet für Einschwingzeit 3: Messfunktion zeichnet auf 4: Messfunktion Aufzeichnung beendet mit Fehler 5: Messfunktion Aufzeichnung erfolgreich beendet		
p4707	Messfunktion Konfiguration / Messf Konfig		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zur Konfiguration der Messfunktion.		
Wert:	0: Standard 1: Freie Messfunktion		
Hinweis:	Der Parameter kann bei gestarteter Messfunktion nicht geändert werden (r4706 = 2, 3). Bei Wert = 0: Es wird der ausgewählte Systemaufschaltpunkt zum Einspeisen des Funktionsgeneratorsignals verwendet. Bei Wert = 1: Es wird kein Systemaufschaltpunkt verwendet. Bei Verwendung der Messfunktion in der Inbetriebnahme-Software STARTER gilt: Eine Änderung des Wertes wird erst nach Schließen und Öffnen der Maske Messfunktion wirksam. Bei Wert = 0: Die Steuerungshoheit muss geholt werden. Es gibt zwei fest eingestellte und zwei frei wählbare Signale zum Aufzeichnen. Bei Wert = 1: Steuerungshoheit holen wird nicht benötigt. Es gibt vier frei wählbare Signale zum Aufzeichnen.		
p4717	Messfunktion Mittelungen Anzahl / Messf Mittel Anz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Mittelungen für die Messfunktion.		
p4718	Messfunktion Einschwingperioden Anzahl / Messf Einschw Anz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Einschwingperioden für die Messfunktion.		

p4800	Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	3	0

Beschreibung: Mit p4800 = 1 wird der Funktionsgenerator gestartet.
Die Signalgenerierung wird erst bei 1-Signal von Binektoreingang p4819 ausgeführt.

Wert: 0: Funktionsgenerator stoppen
1: Funktionsgenerator starten
2: Funktionsgenerator Parametrierung prüfen
3: Funktionsgenerator starten ohne Freigaben

Abhängigkeit: Siehe auch: p4819

r4805	Funktionsgenerator Status / FG Status		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	6	-

Beschreibung: Anzeige des aktuellen Status des Funktionsgenerators.

Wert: 0: Inaktiv
1: Hochlauframpe auf Offset erzeugen
2: Parametrisierte Signalform erzeugen
3: Bremsrampe erzeugen
4: Funktionsgenerator wegen fehlender Freigaben gestoppt
5: Funktionsgenerator wartet auf BI: p4819
6: Funktionsgenerator Parametrierung ist geprüft

Abhängigkeit: Siehe auch: p4800, p4819

r4806.0	BO: Funktionsgenerator Statussignal / FG Statussignal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status des Funktionsgenerators.

0-Signal: Funktionsgenerator inaktiv
1-Signal: Funktionsgenerator läuft

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Bit 0	Ein	Aus	-

p4810	Funktionsgenerator Betriebsart / FG Betriebsart		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Betriebsart des Funktionsgenerators.		
Wert:	0: Aufschaltung auf Konnektorausgang r4818 1: Aufschaltung auf Stromsollwert nach Filter und r4818 2: Aufschaltung als Störmoment und r4818 3: Aufschaltung auf Drehzahlsollwert nach Filter und r4818 4: Aufschaltung auf Stromsollwert vor Filter und r4818 5: Aufschaltung auf Drehzahlsollwert vor Filter und r4818 6: Aufschaltung für freie Messfunktion r4818 und r4834 99: Aufschaltung auf physikalische Adresse und r4818		
p4812	Funktionsgenerator Physikalische Adresse / FG Phys Adresse		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der physikalischen Adresse zur Aufschaltung für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Nur wirksam bei p4810 = 99.		
p4813	Funktionsgenerator Physikalische Adresse Referenzwert / FG Phys Adr Ref		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 1.00	Max 1000000.00	Werkseinstellung 1.00
Beschreibung:	Einstellung des Referenzwertes für 100 % bei bezogenen Eingaben.		
Abhängigkeit:	Nur wirksam bei p4810 = 99.		
p4816	Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl Skalierung / FG Ausg Ganzz Skal		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Ganzzahl des Ausgangssignals beim Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r4805, r4817		
Hinweis:	Der Parameter kann nur in folgenden Betriebszuständen geändert werden: r4805 = 0, 4, 6		

r4817	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl / FG Ausg Ganzz		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige und Konnektorausgang für die Ganzzahl des Ausgangssignals beim Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4816		
Hinweis:	Der Wert wird unabhängig von der Betriebsart des Funktionsgenerators ausgegeben.		
r4818	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal / FG Ausg_sig		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige des Ausgangssignals beim Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4810		
Hinweis:	Der Wert wird unabhängig von der Betriebsart des Funktionsgenerators angezeigt.		
p4819	BI: Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle zum Steuern des Funktionsgenerators. Bei laufendem Funktionsgenerator wird mit 0-Signal von BI: p4819 die Signalgenerierung gestoppt und p4800 = 0 gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p4800		
p4820	Funktionsgenerator Signalform / FG Signalform		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	5	1
Beschreibung:	Einstellung des zu erzeugenden Signals für den Funktionsgenerator.		
Wert:	1: Rechteck 2: Treppe 3: Dreieck 4: Binäres Rauschen - PRBS (Pseudo Random Binary Signal) 5: Sinus		

p4821 Funktionsgenerator Periodendauer / FG Periodendauer			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 60000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Periodendauer des zu erzeugenden Signals für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Unwirksam bei p4820 = 4 (PRBS).		

p4822 Funktionsgenerator Pulsbreite / FG Pulsbreite			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 60000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Pulsbreite für zu erzeugendes Signal für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Nur wirksam bei p4820 = 1 (Rechteck).		

p4823 Funktionsgenerator Bandbreite / FG Bandbreite			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.0025 [Hz]	Max 16000.0000 [Hz]	Werkseinstellung 4000.0000 [Hz]
Beschreibung:	Einstellung der Bandbreite für zu erzeugendes Signal für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Nur wirksam bei p4820 = 4 (PRBS). Siehe auch: p4830 Siehe auch: A02041		

p4824 Funktionsgenerator Amplitude / FG Amplitude			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Amplitude für zu erzeugendes Signal für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Einheit ist abhängig von p4810. Wenn p4810 = 1, 2, 4: Die Amplitude ist bezogen auf p2002 (Bezugsstrom). Wenn p4810 = 3, 5: Die Amplitude ist bezogen auf p2000 (Bezugsdrehzahl).		

p4825	Funktionsgenerator 2. Amplitude / FG 2. Amplitude		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 7.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der zweiten Amplitude für zu erzeugendes Signal für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	<p>Nur wirksam bei p4820 = 2 (Treppe).</p> <p>Einheit ist abhängig von p4810.</p> <p>Wenn p4810 = 1, 2, 4: Die Amplitude ist bezogen auf p2002 (Bezugsstrom).</p> <p>Wenn p4810 = 3, 5: Die Amplitude ist bezogen auf p2000 (Bezugsdrehzahl).</p>		
p4826	Funktionsgenerator Offset / FG Offset		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des Offsets (Gleichanteil) des zu erzeugenden Signals für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	<p>Einheit ist abhängig von p4810.</p> <p>Wenn p4810 = 1, 2, 4: Der Offset ist bezogen auf p2002 (Bezugsstrom).</p> <p>Wenn p4810 = 3, 5: Der Offset ist bezogen auf p2000 (Bezugsdrehzahl).</p> <p>Wenn p4810 = 2: Zur Vermeidung von unerwünschten Effekten aufgrund von Lose wirkt der Offset nicht auf den Stromsollwert, sondern auf den Drehzahlsollwert.</p>		
p4827	Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset / FG Hochlauf Offset		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 32.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Hochlaufzeit auf den Offset für den Funktionsgenerator.		
p4828	Funktionsgenerator Begrenzung unten / FG Begr unten		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -10000.00 [%]	Max 0.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der unteren Begrenzung für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Bei p4810 = 2 wirkt die Begrenzung nur auf den Stromsollwert, nicht jedoch auf den Drehzahlsollwert (Offset).		

p4829 Funktionsgenerator Begrenzung oben / FG Begr oben			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung der oberen Begrenzung für den Funktionsgenerator.		
Abhängigkeit:	Bei p4810 = 2 wirkt die Begrenzung nur auf den Stromsollwert, nicht jedoch auf den Drehzahlsollwert (Offset).		

p4830 Funktionsgenerator Zeitscheibentakt / FG Zeitscheibe			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.03125 [ms]	Max 2.00000 [ms]	Werkseinstellung 0.12500 [ms]
Beschreibung:	Einstellung des Zeitscheibentaktes in dem der Funktionsgenerator aufgerufen wird.		

p4831 Funktionsgenerator Amplitude Skalierung / FG Amplitude Skal			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min 0.00000 [%]	Max 200.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Amplitude der Signalformen bei allen Ausgangskanälen. Der Wert kann bei laufendem Funktionsgenerator geändert werden.		

p4832[0...2] Funktionsgenerator Amplitude Skalierung / FG Amplitude Skal			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -340.28235E36 [%]	Max 340.28235E36 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Amplitude der Signalformen getrennt für jeden Ausgangskanal. Der Wert kann nicht bei laufendem Funktionsgenerator geändert werden.		
Index:	[0] = Erster Antrieb zur Aufschaltung [1] = Zweiter Antrieb zur Aufschaltung [2] = Dritter Antrieb zur Aufschaltung		

p4833[0...2] Funktionsgenerator Offset Skalierung / FG Offset Skal			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min -340.28235E36 [%]	Max 340.28235E36 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für den Offset der Signalformen getrennt für jeden Ausgangskanal. Der Wert kann nicht bei laufendem Funktionsgenerator geändert werden.		

Index:
 [0] = Erster Antrieb zur Aufschaltung
 [1] = Zweiter Antrieb zur Aufschaltung
 [2] = Dritter Antrieb zur Aufschaltung

r4834[0...4] CO: Funktionsgenerator Freie Messfunktion Ausgangssignal / FG Fr Messf Ausg

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige des Ausgangssignals für die freie Messfunktion.

Index:
 [0] = Signal 1
 [1] = Signal 2
 [2] = Signal 3
 [3] = Signal 4
 [4] = Signal 5

Abhängigkeit: Siehe auch: p4810

Hinweis: Die Signale werden nur in der Betriebsart "Freie Messfunktion" (p4810 = 6) ausgegeben.

p4835[0...4] Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung / FG Fr Messf Skal

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-200.00000 [%]	200.00000 [%]	100.00000 [%]

Beschreibung: Einstellung der Skalierung der Ausgangssignale für die freie Messfunktion.

Index:
 [0] = Signal 1
 [1] = Signal 2
 [2] = Signal 3
 [3] = Signal 4
 [4] = Signal 5

Hinweis: Der Parameter kann nicht bei gestarteter Messfunktion geändert werden (r4706 = 2, 3).

r5170[0...5] HF Phasenstrom Istwerte / HF I_Phase Istw

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2002	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 6_5	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [A]	- [A]	- [A]

Beschreibung: Anzeige der gemessenen Phasenströme als Spitzenwert.

Index:
 [0] = Phase U Motorstrom
 [1] = Phase V Motorstrom
 [2] = Phase W Motorstrom
 [3] = Phase U Kondensatorstrom
 [4] = Phase V Kondensatorstrom
 [5] = Phase W Kondensatorstrom

Abhängigkeit: Siehe auch: r0069

Hinweis: HF: High Frequency Drive

Zu Index 0 ... 2:

Es werden die Motorströme der 3 Phasen angezeigt.

Zu Index 3 ... 5:

Es werden die Ströme in den Filterkondensatoren der 3 Phasen angezeigt.

r5171				
CO: HF Dämpfungsspannung Istwert / HF U_Dämpf Istw				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2001	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 5_2	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN				
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]	
Beschreibung:	Anzeige des Istwertes der Dämpfungsspannung.			
Abhängigkeit:	Siehe auch: F37002			
Hinweis:	HF: High Frequency Drive			

r5172[0...3]				
CO: HF Temperaturen / HF Temp				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: p2006	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN				
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]	
Beschreibung:	Anzeige der Temperaturen im HF Choke Module und HF Damping Module.			
Index:	[0] = HF Choke Module Kühlkörper [1] = HF Damping Module Kühlkörper [2] = HF Damping Module Baugruppe [3] = HF Damping Module Sperrschicht			
Hinweis:	Der Wert -200 zeigt an, dass kein Messsignal vorliegt. HF Choke Module (Drosselmodul) HF Damping Module (Dämpfungsmodul) HF: High Frequency Drive			

r5173				
CO: HF Damping Module Überlast I2t / HF DM Überl I2t				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN				
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]	
Beschreibung:	Anzeige der mit Hilfe der I2t-Berechnung bestimmten Überlast der Filterkondensatoren des HF Damping Modules.			
Hinweis:	HF Damping Module (Dämpfungsmodul)			

p5174				
HF Steuerwort / HF Steuerwort				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: p0340 = 1,3	Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
CU250S_S_PN				
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin	
Beschreibung:	Einstellung des HF Steuerworts.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
	00	Zusatzkondensator aktiv	Ja	Nein
	01	Dämpfung aktivieren	Ständig	Bei Impulsfreigabe
				FP
				-
				-

Hinweis: Zu Bit 00:
Mit diesem Bit kann die Verschiebung der Filterresonanzfrequenz bei kleiner Motorinduktivität kompensiert werden.
Zu Bit 01:
Dient für Diagnosezwecke.

r5175[0...1] HF Diagnose / HF Diag

CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status- und Steuerworts für das HF Damping Module.

Index: [0] = HF Damping Module Statuswort
[1] = HF Damping Module Steuerwort

Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

r5397 Mot_temp_mod 3 Umgebungstemperatur Abbild p0613 / Umg_temp Abb p0613

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8017
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Beschreibung: Anzeige des Umgebungstemperatur für das Motortemperaturmodell 3.
Dieser Wert wird bei der Berechnung der Auslastungsanzeige (p0034) benutzt.
Der Parameterwert ist ein Abbild von p0613.

Abhängigkeit: Siehe auch: r0034

Hinweis: Der Parameter p0613 ist für den Anwender nicht sichtbar und änderbar (nur Siemens-intern).

r5398[0...n] Mot_temp_mod 3 Warnschwelle Abbild p5390 / Warnschw Abb p5390

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8017
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Beschreibung: Anzeige der Warnschwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 3.
Dieser Wert wird bei der Berechnung der Auslastungsanzeige (p0034) benutzt.
Der Parameterwert ist ein Abbild von p5390.

Abhängigkeit: Siehe auch: F07011, A07012, A07014

Hinweis: Der Parameter p5390 ist für den Anwender nicht sichtbar und änderbar (nur Siemens-intern).

r5399[0...n]	Mot_temp_mod 3 Störschwelle Abbild p5391 / Störschw Abb p5391		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: MDS
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 8017
CU250S_S_PN			
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
Beschreibung:	Einstellung der Störschwelle für die Überwachung der Motortemperatur beim Motortemperaturmodell 3. Nach Überschreiten der Störschwelle wird die Störung F07011 ausgegeben. Der Parameterwert ist ein Abbild von p5391.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07011, A07012, A07014		
Hinweis:	Der Parameter p5391 ist für den Anwender nicht sichtbar und änderbar (nur Siemens-intern).		
r5600	Pe Energiesparmodus ID / Pe Mod ID		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der PROFlenergy Modus ID des wirksamen Energiesparmodus.		
Wert:	0: POWER OFF 2: Energiesparmodus 2 255: Betriebsbereit		
Hinweis:	Pe: PROFlenergy Profile		
p5602[0...1]	Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal / Pe Mod t_Pause min		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 300000 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung [0] 300000 [ms] [1] 480000 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der minimal möglichen Pausenzeit für den Energiesparmodus. Der Wert ist die Summe aus folgenden Zeiten: - Energiesparmodus Übergangszeit - Betriebszustand Übergangszeit - Energiesparmodus Aufenthaltszeit minimal		
Index:	[0] = Reserviert [1] = Modus 2		
Hinweis:	Der Wert darf nicht kleiner sein als die Summe aus "Energiesparmodus Übergangszeit" und "Betriebszustand Übergangszeit" (Systemeigenschaften). Pe: PROFlenergy Profile		
p5606[0...1]	Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal / Pe t_Aufenth max		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 4294967295 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Aufenthaltszeit für den Energiesparmodus.		

Index: [0] = Reserviert
[1] = Modus 2
Hinweis: Pe: PROFenergy Profile

p5606[0...1]	Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal / Pe t_Aufenth max		
CU250S_V_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 4294967295 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Aufenthaltszeit für den Energiesparmodus.		
Index:	[0] = Modus 1 [1] = reserviert		
Hinweis:	Pe: PROFenergy Profile		

p5611	Pe Energiesparen Eigenschaften generell / Pe Eigensch gen				
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min -	Max -		Werkseinstellung 0000 bin	
Beschreibung:	Einstellung der generellen Eigenschaften zum Energiesparen.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	PROFenergy sperren	Ja	Nein	-
	01	Antrieb löst AUS1 aus	Ja	Nein	-
	02	Übergang in Energiesparmodus von PRO- Fldrive Zustand S4 möglich	Ja	Nein	-
Hinweis:	Pe: PROFenergy Profile				

p5612[0...1]		Pe Energiesparen Eigenschaften modusabhängig / Pe Eigensch mod			
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: T	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		[0] 0110 bin	
				[1] 0000 bin	
Beschreibung:	Einstellung der modusabhängigen Eigenschaften zum Energiesparen.				
Index:	[0] = Reserviert [1] = Modus 2				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Reserviert	Ja	Nein	-
Hinweis:	Pe: PROFenergy Profile				

p5612[0...1]	Pe Energiesparen Eigenschaften modusabhängig / Pe Eigensch mod		
CU250S_V_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0110 bin [1] 0000 bin
Beschreibung:	Einstellung der modusabhängigen Eigenschaften zum Energiesparen.		

Index: [0] = Modus 1
[1] = Reserviert

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Reserviert	Ja	Nein	-

Hinweis: Pe: PROFenergy Profile

r5613.0...1 CO/BO: Pe Energiesparen aktiv/inaktiv / Pe Spar akt/inakt

CU250S_S_PN **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Unsigned8

CU250S_V_PN **Änderbar:** - **Normierung:** - **Dyn. Index:** -

Einheitengruppe: - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige und Binektorausgang für die Zustandsanzeige PROFenergy Energiesparen aktiv oder inaktiv.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Pe aktiv	Ja	Nein	-
	01	Pe inaktiv	Ja	Nein	-

Hinweis: Bit 0 und Bit 1 sind invers zueinander.

Pe: PROFenergy Profile

p5614 BI: Pe Einschaltsperr setzen Signalquelle / Pe Einsch_sp S_q

CU250S_S_PN **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** U32 / Binary

CU250S_V_PN **Änderbar:** T **Normierung:** - **Dyn. Index:** -

Einheitengruppe: - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für das Setzen in den PROFdrive Zustand S1 "Einschaltsperr".

Abhängigkeit: Siehe auch: r5613

Hinweis: Pe: PROFenergy Profile

p6397 Motormodul Phasenverschiebung Zweites System / MM Ph_ver Zw Sys

CU250S_V **Zugriffsstufe:** 3 **Berechnet:** - **Datentyp:** Integer16

CU250S_V_CAN **Änderbar:** T **Normierung:** - **Dyn. Index:** -

CU250S_V_DP **Einheitengruppe:** - **Einheitenwahl:** - **Funktionsplan:** -

Min	Max	Werkseinstellung
0	2	0

Beschreibung: Einstellung der Phasenverschiebung des zweiten Systems gegenüber dem ersten System für das Motormodul bei zwölfpulsigem Steuersatz.

Wert: 0: Verschiebung um +30 °
1: Verschiebung um -30 °
2: Verschiebung um 0 °

Achtung: Der Parameter wird nur ausgewertet, wenn p7003 = 2 gilt.

Hinweis: Bei p6397 = 0 gilt: Das zweite System eilt bei positiver Drehrichtung vor.

Bei p6397 = 1 gilt: Das zweite System eilt bei positiver Drehrichtung nach.

r7758[0...19]	KHP Control Unit Seriennummer / KHP CU Ser_nr				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8		
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer der Control Unit. In den Indizes werden die einzelnen Zeichen der Seriennummer im ASCII-Code angezeigt. Bei der Inbetriebnahme-Software werden die ASCII-Zeichen nicht codiert angezeigt.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7765, p7766, p7767, p7768				
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.				
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)				

p7759[0...19]	KHP Control Unit Soll-Seriennummer / KHP CU Soll-Ser_nr				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8		
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Einstellung der Soll-Seriennummer für die Control Unit. Mit Hilfe dieses Parameters kann der OEM ein Projekt im Falle des Tauschs von Control Unit und/oder Speicher- karte beim Endkunden an die geänderte Hardware wieder anpassen.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7765, p7766, p7767, p7768				
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) - Der OEM darf diesen Parameter nur beim Anwendungsfall "Versenden von verschlüsselten SINAMICS-Daten" verändern. - Dieser Parameter wird von SINAMICS nur beim Hochlauf aus dem verschlüsselten "Laden ins Dateisystem..." - Output oder beim Hochlauf aus den verschlüsselten PS-Dateien ausgewertet. Die Auswertung erfolgt nur bei akti- viertem Know-how-Schutz und Speicherkarte Kopierschutz.				

r7760	Schreibschutz/Know-how-Schutz Status / Schr_sch/KHP Stat				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige des Status für den Schreibschutz und den Know-how-Schutz.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Schreibschutz aktiv	Ja	Nein	-
	01	Know-how-Schutz aktiv	Ja	Nein	-
	02	Know-how-Schutz vorübergehend aufge- sperrt	Ja	Nein	-
	03	Know-how-Schutz nicht deaktivierbar	Ja	Nein	-
	04	Speicherkarte Kopierschutz aktiv	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7761, p7765, p7766, p7767, p7768				
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) Zu Bit 00: Der Schreibschutz kann über p7761 auf der Control Unit aktiviert/deaktiviert werden. Zu Bit 01: Der Know-how-Schutz kann durch Eingabe eines Passworts aktiviert werden (p7766 ... p7768).				

Zu Bit 02:

Der Know-how-Schutz kann, falls er bereits aktiviert wurde, vorübergehend durch die Eingabe des gültigen Passworts in p7766 deaktiviert werden. In diesem Fall wird Bit 1 = 0 und Bit 2 = 1 gesetzt.

Zu Bit 03:

Der Know-how-Schutz kann nicht deaktiviert werden, da p7766 nicht in der OEM-Ausnahmeliste eingetragen ist (nur Werkseinstellung möglich). Dieses Bit wird nur gesetzt, wenn der Know-how-Schutz aktiv ist (Bit 1 = 1) und p7766 nicht in die OEM-Ausnahmeliste eingetragen ist.

Zu Bit 04:

Der Inhalt der Speicherkarte (Parameter- und DCC-Daten) kann bei aktiviertem Know-how-Schutz zusätzlich gegen die Verwendung mit anderen Speicherkarten geschützt werden. Dieses Bit wird nur gesetzt, falls der Know-how-Schutz aktiv und p7765 = 1 ist.

p7761	Schreibschutz / Schreibschutz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren des Schreibschutzes für Einstellparameter.		
Wert:	0: Schreibschutz deaktivieren 1: Schreibschutz aktivieren		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r7760		
Achtung:	Während der Schreibschutz aktiv ist, wird ein Download verhindert, jedoch ist das Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen weiterhin möglich.		
Hinweis:	Parameter mit dem Attribut "WRITE_NO_LOCK" sind vom Schreibschutz ausgenommen. Eine produktspezifische Liste dieser Parameter ist gegebenenfalls im entsprechenden Listenhandbuch zu finden.		
p7762	Schreibschutz Multi-Master-Feldbussystem Zugriffsverhalten / Feldbus Zugr_verh		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens für den Schreibschutz beim Zugriff über Multi-Master-Feldbussysteme (z. B. CAN, BAC-net).		
Wert:	0: Schreibzugriff unabhängig von p7761 1: Schreibzugriff abhängig von p7761		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r7760, p7761		
p7763	KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764 / KHP OEM Anz p7764		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 500	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl von Parametern für die OEM-Ausnahmeliste (p7764[0...n]). p7764[0...n], mit n = p7763 - 1		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7764		
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) Parameter in dieser Liste können auch bei aktiviertem Know-how-Schutz gelesen und geschrieben werden.		

p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste / KHP OEM-Ausn_liste		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: p7763
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung [0] 7766 [1...499] 0
Beschreibung:	OEM-Ausnahmeliste (p7764[0...n]) für Einstellparameter, die vom Know-how-Schutz ausgenommen werden sollen. p7764[0...n], mit n = p7763 - 1		
Abhängigkeit:	Die Anzahl der Indizes ist abhängig von p7763. Siehe auch: p7763		
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) Parameter in dieser Liste können auch bei aktiviertem Know-how-Schutz gelesen und geschrieben werden.		
p7765	KHP Speicherkarte Kopierschutz / KHP Kopierschutz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zum Aktivieren/Deaktivieren des Kopierschutzes für die Speicherkarte. Damit kann der OEM festlegen, ob die auf der Speicherkarte verschlüsselten Parameter- und DCC-Daten vor der Verwendung auf anderen Speicherkarten geschützt werden sollen.		
Wert:	0: Schutz deaktivieren 1: Schutz aktivieren		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7766, p7767, p7768		
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) Der Speicherkarte Kopierschutz ist nur bei aktiviertem Know-how-Schutz wirksam.		
p7766[0...29]	KHP Passwort Eingabe / KHP Passw Eing		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Einstellung des Passworts für den Know-how-Schutz. Beispiel für Passwort: 123aBc = 49 50 51 97 66 99 dez (ASCII-Zeichen) [0] = Zeichen 1 (z. B. 49 dez) [1] = Zeichen 2 (z. B. 50 dez) ... [5] = Zeichen 6 (z. B. 99 dez) [29] = 0 dez (Abschluss der Eingabe)		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7767, p7768		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden. Bei Verwendung der Inbetriebnahme-Software STARTER sollte die Eingabe des Passworts über die zugehörigen Dialoge erfolgen.		

Für die Eingabe des Passworts gelten folgende Regeln:

- Die Eingabe des Passworts muss mit p7766[0] beginnen.
- Es sind keine Lücken innerhalb des Passworts zulässig.
- Die Eingabe des Passworts wird mit Beschreiben von p7766[29] abgeschlossen (p7766[29] = 0 für Passwörter kleiner 30 Zeichen).

Hinweis:

KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)

Beim Lesen wird p7766[0...29] = 42 dez (ASCII-Zeichen = "***") angezeigt.

Parameter mit dem Attribut "KHP_WRITE_NO_LOCK" sind vom Know-how-Schutz nicht betroffen.

Parameter mit dem Attribut "KHP_ACTIVE_READ" sind auch bei aktiviertem Know-how-Schutz lesbar.

Eine produktspezifische Liste dieser Parameter ist gegebenenfalls im entsprechenden Listenhandbuch zu finden.

p7767[0...29]	KHP Passwort neu / KHP Passw neu		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Einstellung des neuen Passworts für den Know-how-Schutz.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7766, p7768		
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)		
	Beim Lesen wird p7767[0...29] = 42 dez (ASCII-Zeichen = "***") angezeigt.		
p7768[0...29]	KHP Passwort Bestätigung / KHP Passw Bestät		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Bestätigung des neuen Passworts für den Know-how-Schutz.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7766, p7767		
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)		
	Beim Lesen wird p7768[0...29] = 42 dez (ASCII-Zeichen = "***") angezeigt.		
p7769[0...20]	KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer / KHP Sp Soll-Ser_nr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Einstellung der Soll-Seriennummer für die Speicherkarte. Mit Hilfe dieses Parameters kann der OEM ein Projekt im Falle des Tauschs von Control Unit und/oder Speicherkarte beim Endkunden an die geänderte Hardware wieder anpassen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7765, p7766, p7767, p7768		
Hinweis:	KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) - Der OEM darf diesen Parameter nur beim Anwendungsfall "Versenden von verschlüsselten SINAMICS-Daten" verändern. - Dieser Parameter wird von SINAMICS nur beim Hochlauf aus dem verschlüsselten "Laden ins Dateisystem..."-Output oder beim Hochlauf aus den verschlüsselten PS-Dateien ausgewertet. Die Auswertung erfolgt nur bei aktiviertem Know-how-Schutz und Speicherkarte Kopierschutz.		

p7775	NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen / NVRAM sichern		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C, U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 17	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Einstellung zum Sichern/Einspielen/Löschen der NVRAM-Daten. Die NVRAM-Daten sind nichtflüchtige Daten im Gerät (z. B. Störpuffer). Bei den NVRAM-Daten Aktionen sind folgende Daten ausgenommen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Crash-Diagnose - CU-Betriebsstundenzähler - CU-Temperatur - Safety-Logbuch 		
Wert:	<p>0: Inaktiv 1: NVRAM-Daten sichern auf Speicherkarte 2: NVRAM-Daten einspielen von Speicherkarte 3: NVRAM-Daten im Gerät löschen 10: Fehler beim Löschen 11: Fehler beim Sichern, keine Speicherkarte vorhanden 12: Fehler beim Sichern, nicht genügend Speicherplatz vorhanden 13: Fehler beim Sichern 14: Fehler beim Einspielen, keine Speicherkarte vorhanden 15: Fehler beim Einspielen, Prüfsumme fehlerhaft 16: Fehler beim Einspielen, keine NVRAM-Daten vorhanden 17: Fehler beim Einspielen</p>		
Achtung:	<p>Zu Wert = 2, 3: Diese Aktionen sind nur bei Impulssperre möglich.</p>		
Hinweis:	<p>Der Parameter wird nach erfolgreicher Aktion automatisch auf Null gesetzt. Die Aktionen Einspielen und Löschen der NVRAM-Daten lösen automatisch einen Warmstart aus. Bei einem nicht erfolgreich ausgeführten Vorgang wird ein entsprechender Fehlerwert angezeigt (p7775 >= 10).</p>		
p7820	DRIVE-CLiQ-Komponente Komponentennummer / DQ Kompo_nr		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Komponentennummer der DRIVE-CLiQ-Komponente, auf deren Parameter zugegriffen wird.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7821, p7822, r7823		
p7821	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer / DQ Para_nr		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Parameternummer für den Zugriff auf einen Parameter einer DRIVE-CLiQ-Komponente.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7820, p7822, r7823		

p7822	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex / DQ Para_index		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Parameterindex für den Zugriff auf einen Parameter einer DRIVE-CLiQ-Komponente.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7820, p7821, r7823		
r7823	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert gelesen / DQ Wert gelesen		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des aus der DRIVE-CLiQ-Komponente gelesenen Parameterwertes.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p7820, p7821, p7822		
r7825[0...6]	DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen / DQ Version		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Firmware- und EPROM-Versionen der über p7828[1] angewählten DRIVE-CLiQ-Komponente.		
Index:	[0] = Soll-Firmware-Version [1] = Ist-Firmware-Version [2] = EPROM0-Version [3] = EPROM1-Version [4] = EPROM2-Version [5] = EPROM3-Version [6] = EPROM4-Version		
Hinweis:	Soll-Firmware-Version: Version auf Speicherkarte/Gerätespeicher. Ist-Firmware-Version: Aktuelle Version der DRIVE-CLiQ-Komponente. EPROM-Version: Aktuelle EPROM-Version der DRIVE-CLiQ-Komponente.		
r7827	Firmware-Update Fortschrittsanzeige / FW-Update Fortschr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige des Fortschritts beim Firmware-Update von DRIVE-CLiQ-Komponenten.		
p7830	Telegramm Diagnose Auswahl / Telegr Diag Ausw		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Auswahl eines Telegramms, dessen Inhalt in r7831 ... r7836 dargestellt werden soll.		

Wert:	0:	Reserviert
	1:	Erstes zyklisches Empfangstelegramm Sensor 1
	2:	Erstes zyklisches Empfangstelegramm Sensor 2
	3:	Erstes zyklisches Empfangstelegramm Sensor 3
Abhängigkeit:	Siehe auch: r7831, r7832, r7833, r7834, r7835, r7836	

r7831[0...15]	Telegramm Diagnose Signale / Telegr Diag Sig		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	15157	-
Beschreibung:	Anzeige der im ausgewählten Telegramm (p7830) enthaltenen Signale.		
Wert:	0: UNUSED 1: UNKNOWN 102: SAPAR_ID_DSA_ALARM 110: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_0 111: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_1 112: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_2 113: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_3 114: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_4 115: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_5 10500: ENC_ID_TIME_PRETRIGGER 10501: ENC_ID_TIME_SEND_TELEG_1 10502: ENC_ID_TIME_CYCLE_FINISHED 10503: ENC_ID_TIME_DELTA_FUNMAN 10504: ENC_ID_SUBTRACE_CALCTIMES 10505: ENC_ID_SYNO_PERIOD 10516: ENC_ID_ADC_TRACK_A 10517: ENC_ID_ADC_TRACK_B 10518: ENC_ID_ADC_TRACK_C 10519: ENC_ID_ADC_TRACK_D 10520: ENC_ID_ADC_TRACK_A_SAFETY 10521: ENC_ID_ADC_TRACK_B_SAFETY 10523: ENC_ID_ADC_TEMP_1 10524: ENC_ID_SUBTRACE_TRACK_A 10525: ENC_ID_SUBTRACE_TRACK_B 10526: ENC_ID_ADC_TRACK_R 10532: ENC_ID_TRACK_AB_X 10533: ENC_ID_TRACK_AB_Y 10534: ENC_ID_OFFSET_CORR_AB_X 10535: ENC_ID_OFFSET_CORR_AB_Y 10536: ENC_ID_AB_ABS_VALUE 10537: ENC_ID_TRACK_CD_X 10538: ENC_ID_TRACK_CD_Y 10539: ENC_ID_TRACK_CD_ABS 10542: ENC_ID_AB_RAND_X 10543: ENC_ID_AB_RAND_Y 10544: ENC_ID_AB_RAND_ABS_VALUE 10545: ENC_ID_SUBTRACE_ABS_ARRAY 10546: ENC_ID_PROC_OFFSET_0 10547: ENC_ID_PROC_OFFSET_4 10550: ENC_ID_SUBTRACE_AMPL 10564: ENC_SELFTEMP_ACT 10565: ENC_ID_MOTOR_TEMP_TOP 10566: ENC_ID_MOTOR_TEMP_1 10580: ENC_ID_RESISTANCE_1 10590: ENC_ID_ANA_CHAN_A 10591: ENC_ID_ANA_CHAN_B 10592: ENC_ID_ANA_CHAN_X 10593: ENC_ID_ANA_CHAN_Y		

10596: ENC_ID_AB_ANGLE
 10597: ENC_ID_CD_ANGLE
 10598: ENC_ID_MECH_ANGLE_HI
 10599: ENC_ID_RM_POS_PHI_COMMU
 10600: ENC_ID_PHI_COMMU
 10601: ENC_ID_SUBTRACE_ANGLE
 10612: ENC_ID_DIFF_CD_INC
 10613: ENC_ID_RM_POS_PHI_COMMU_RFG
 10628: ENC_ID_MECH_ANGLE
 10629: ENC_ID_MECH_RM_POS
 10644: ENC_ID_INIT_VЕКТОР
 10645: FEAT_INIT_VЕКТОР
 10660: ENC_ID_SENSOR_STATE
 10661: ENC_ID_BASIC_SYSTEM
 10662: ENC_ID_REFMARK_STATUS
 10663: ENC_ID_DSA_STATUS1_SENSOR
 10664: ENC_ID_DSA_RMSTAT_HANDSHAKE
 10665: ENC_ID_DSA_CONTROL1_SENSOR
 10667: ENC_ID_SAFETY
 10669: ENC_ID_SUB_STATE
 10676: ENC_ID_COUNTCORR_SAW_VALUE
 10677: ENC_ID_COUNTCORR_ABS_VALUE
 10678: ENC_ID_SAWTOOTH_CORR
 10680: ENC_ID_SM_XIST1_CORRECTED_QUADRANTS
 10692: ENC_ID_RESISTANCE_CALIB_INSTANT
 10693: ENC_ID_SERPROT_POS
 10723: ENC_ID_ACT_STATEMACHINE_FUNCTION
 10724: ENC_ID_ACT_FUNMAN_FUNCTION
 10725: ENC_ID_SAFETY_COUNTER_CRC
 10728: ENC_ID_SUBTRACE_AREA
 10740: ENC_ID_POS_ABSOLUT
 10741: ENC_ID_POS_REFMARK
 10742: ENC_ID_SAWTOOTH
 10743: ENC_ID_SAFETY_PULSE_COUNTER
 10745: ENC_ID_EIU_NULLREG
 10756: ENC_ID_DSA_ACTUAL_SPEED
 10757: ENC_ID_SPEED_DEV_ABS
 10772: ENC_ID_DSA_POS_XIST1
 10788: ENC_ID_AB_CROSS_CORR
 10789: ENC_ID_AB_GAIN_Y_CORR
 10790: ENC_ID_AB_PEAK_CORR
 11825: ENC_ID_RES_TRANSITION_RATIO
 11826: ENC_ID_RES_PHASE_SHIFT
 15150: ENC_ID_SPINDLE_S1_RAW
 15151: ENC_ID_SPINDLE_S4_RAW
 15152: ENC_ID_SPINDLE_S5_RAW
 15155: ENC_ID_SPINDLE_S1_CAL
 15156: ENC_ID_SPINDLE_S4_CAL
 15157: ENC_ID_SPINDLE_S5_CAL

r7832[0...15]**Telegramm Diagnose Zahlenformat / Telegr Diag Format**

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min -1	Max 14	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige des ursprünglichen Zahlenformats der im Telegramm enthaltenen Signale an.
Die zugehörige Signalnummer wird im entsprechenden Index von r7831 dargestellt.

Wert:

- 1: Unbekannt
- 0: Boolean
- 1: Signed 1 Byte

- 2: Signed 2 Byte
- 3: Signed 4 Byte
- 4: Signed 8 Byte
- 5: Unsigned 1 Byte
- 6: Unsigned 2 Byte
- 7: Unsigned 4 Byte
- 8: Unsigned 8 Byte
- 9: Float 4 Byte
- 10: Double 8 Byte
- 11: mm dd yy HH MM SS MS DOW
- 12: ASCII String
- 13: SIMUMERIK Frame-Type
- 14: SIMUMERIK Axis-Type

Abhängigkeit: Siehe auch: r7831

r7833[0...15] Telegramm Diagnose Unsigned / Telegr Diag Unsign

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Parameter zur Anzeige eines DSA-Signals im Unsigned-Integer-Format.
Die zugehörige Signalnummer wird auf dem entsprechenden Index in r7831 dargestellt.

r7834[0...15] Telegramm Diagnose Signed / Telegr Diag Sign

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Parameter zur Anzeige eines DSA-Signals im Signed-Integer-Format.
Die zugehörige Signalnummer wird auf dem entsprechenden Index in r7831 dargestellt.

r7835[0...15] Telegramm Diagnose Real / Telegr Diag Real

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Parameter zur Anzeige eines DSA-Signals im Float-Format.
Die zugehörige Signalnummer wird auf dem entsprechenden Index in r7831 dargestellt.

r7836[0...15] Telegramm Diagnose Einheit / Telegr Diag Einh

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-1	147	-

Beschreibung: Anzeige der Einheit eines DSA-Signals.
Die zugehörige Signalnummer wird auf dem entsprechenden Index in r7831 dargestellt.

Wert:

- 1: Unbekannt
- 0: Keine
- 1: Millimeter oder Grad
- 2: Millimeter

3:	Grad
4:	mm/min oder U/min
5:	Millimeter/min
6:	Umdrehungen/min
7:	m/sec ² oder U/sec ²
8:	m/sec ²
9:	U/sec ²
10:	m/sec ³ oder U/sec ³
11:	m/sec ³
12:	U/sec ³
13:	sec
14:	16.667/sec
15:	mm/Umdrehung
16:	ACX_UNIT_COMPENSATION_CORR
18:	Newton
19:	Kilogramm
20:	Kilogramm Meter ²
21:	Prozent
22:	Hertz
23:	Volt Spitze-Spitze
24:	Ampere Spitze-Spitze
25:	Grad Celsius
26:	Grad
28:	Millimeter oder Grad
29:	Meter/Minute
30:	Meter/Sekunde
31:	Ohm
32:	Millihenry
33:	Newtonmeter
34:	Newtonmeter/Ampere
35:	Volt/Ampere
36:	Newtonmeter Sekunde/rad
38:	31.25 Mikrosekunden
39:	Mikrosekunden
40:	Millisekunden
42:	Kilowatt
43:	Mikroampere Spitze-Spitze
44:	Voltsekunden
45:	Mikrovoltsekunden
46:	Mikronewtonmeter
47:	Ampere/Voltsekunden
48:	Promille
49:	Hertz/Sekunde
53:	Mikrometer oder Milligrad
54:	Mikrometer
55:	Milligrad
59:	Nanometer
61:	Newton/Ampere
62:	Voltsekunden/Meter
63:	Newtonsekunden/Meter
64:	Mikronewton
65:	Liter/Minute
66:	Bar
67:	Kubikzentimeter
68:	Millimeter/Voltminute
69:	Newton/Volt
80:	Millivolt Spitze-Spitze
81:	Volt effektiv
82:	Millivolt effektiv
83:	Ampere effektiv
84:	Mikroampere effektiv
85:	Mikrometer/Umdrehung
90:	Zehntelsekunden
91:	Hundertstelsekunden

92:	10 Mikrosekunden
93:	Pulse
94:	256 Pulse
95:	Zehntel Pulse
96:	Umdrehungen
97:	100 Umdrehungen/Minute
98:	10 Umdrehungen/Minute
99:	0.1 Umdrehungen/Minute
100:	Tausendstel Umdrehungen/Minute
101:	Pulse/Sekunde
102:	100 Pulse/Sekunde
103:	10 Umdrehungen/(Minute x Sekunde)
104:	10000 Pulse/Sekunde^2
105:	0.1 Hertz
106:	0.01 Hertz
107:	0.1/Sekunde
108:	Faktor 0.1
109:	Faktor 0.01
110:	Faktor 0.001
111:	Faktor 0.0001
112:	0.1 Volt Spitze-Spitze
113:	0.1 Volt Spitze-Spitze
114:	0.1 Ampere Spitze-Spitze
115:	Watt
116:	100 Watt
117:	10 Watt
118:	0.01 Prozent
119:	1/Sekunde^3
120:	0.01 Prozent/Millisekunde
121:	Pulse/Umdrehung
122:	Mikrofarad
123:	Milliohm
124:	0.01 Newtonmeter
125:	Kilogramm Millimeter^2
126:	Rad/(Sekunde Newtonmeter)
127:	Henry
128:	Kelvin
129:	Stunden
130:	Kilohertz
131:	Milliampere Spitz-Spitze
132:	Millifarad
133:	Meter
135:	Kilowattstunden
136:	Prozent
137:	Ampere/Volt
138:	Volt
139:	Millivolt
140:	Mikrovolt
141:	Ampere
142:	Milliampere
143:	Mikroampere
144:	Milliampere effektiv
145:	Millimeter
146:	Nanometer
147:	Joule

r7841[0...15]	Power Module Seriennummer / PM Seriennr		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer vom Power Module. In den Indizes werden die einzelnen Zeichen der Seriennummer im ASCII-Code angezeigt.		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.		
r7843[0...20]	Speicherkarte Seriennummer / Sp_karte Seriennr		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Seriennummer der Speicherkarte. In den Indizes werden die einzelnen Zeichen der Seriennummer im ASCII-Code angezeigt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9920, p9921		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.		
Hinweis:	Beispiel für die Anzeige der Seriennummer einer Speicherkarte: r7843[0] = 49 dez --> ASCII-Zeichen = "1" --> Seriennummer Zeichen 1 r7843[1] = 49 dez --> ASCII-Zeichen = "1" --> Seriennummer Zeichen 2 r7843[2] = 49 dez --> ASCII-Zeichen = "1" --> Seriennummer Zeichen 3 r7843[3] = 57 dez --> ASCII-Zeichen = "9" --> Seriennummer Zeichen 4 r7843[4] = 50 dez --> ASCII-Zeichen = "2" --> Seriennummer Zeichen 5 r7843[5] = 51 dez --> ASCII-Zeichen = "3" --> Seriennummer Zeichen 6 r7843[6] = 69 dez --> ASCII-Zeichen = "E" --> Seriennummer Zeichen 7 r7843[7] = 0 dez --> ASCII-Zeichen = " " --> Seriennummer Zeichen 8 ... r7843[19] = 0 dez --> ASCII-Zeichen = " " --> Seriennummer Zeichen 20 r7843[20] = 0 dez Seriennummer = 111923E		
r7850[0...23]	Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht betriebsfähig / DO betriebsfähig		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-32786	32767	-
Beschreibung:	Anzeige, ob bei einem aktivierten Antriebsobjekt alle aktivierten Topologiekomponenten vorhanden sind oder nicht bzw. ob sich diese ansprechen lassen. 0: Antriebsobjekt nicht betriebsfähig 1: Antriebsobjekt betriebsfähig		

r7871[0...15] Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt / Konfig_änd DO			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige von Konfigurationsänderungen auf dem Antriebsobjekt.		
Index:	[0] = Summe nachfolgende Indizes [1] = p0010, p0107 oder p0108 [2] = Antriebsobjektname (p0199) [3] = Strukturelevante Parameter (z. B. p0180) [4] = BICO-Verschaltungen [5] = Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren [6] = Datensicherung erforderlich [7] = Reserviert [8] = Bezugs- oder Umschaltparameter (z. B. p2000) [9] = Parameteranzahl durch Drive Control Chart (DCC) [10] = p0107 oder p0108 [11] = Reserviert [12] = Schreibschutz und Know-how-Schutz Status [13] = Reserviert [14] = Reserviert [15] = Reserviert		
Hinweis:	Zu Index 0: Bei Änderung einer der folgenden Indizes wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 1: Antriebsobjekt Inbetriebnahme. Bei Änderung von p0010, p0107 oder p0108 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 2: Antriebsobjekt Name. Bei Änderung von p0199 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 3: Antriebsobjekt Struktur. Bei Änderung eines strukturelevanten Parameters (z. B. Anzahl Datensätze) wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 4: Antriebsobjekt BICO-Verschaltungen. Bei Änderung von r3977 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 5: Antriebsobjekt Aktivität. Bei Änderung von p0105 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 6: Antriebsobjekt Datensicherung. 0: Es sind keine Parameteränderungen zu speichern. 1: Es sind Parameteränderungen zu speichern. Zu Index 8: Antriebsobjekt Einheitenumschaltung. Bei Änderung von Bezugs- oder Umschaltparametern (z. B. p2000, p0304) wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 9: Antriebsobjekt Parameteranzahl. Bei Änderung der Parameteranzahl durch Laden von Drive Control Chart (DCC) wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 10: Antriebsobjekt Konfiguration. Bei Änderung von p0107 oder p0108 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Zu Index 12: Antriebsobjekt Konfiguration. Bei Aktivierung/Deaktivierung von Schreibschutz oder Know-how-Schutz wird der Wert in diesem Index inkrementiert.		

r7872[0...3]	Zustandsänderungen Antriebsobjekt / Zust_änd DO		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige von Zustandsänderungen auf dem Antriebsobjekt. Index 0: Bei Änderung einer der folgenden Indizes wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Index 1: Antriebsobjekt Störungen. Bei Änderung von r0944 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Index 2: Antriebsobjekt Warnungen. Bei Änderung von r2121 wird der Wert in diesem Index inkrementiert. Index 3: Antriebsobjekt Safety-Meldungen. Bei Änderung von r9744 wird der Wert in diesem Index inkrementiert.		
Index:	[0] = Summe nachfolgende Indizes [1] = Störungen (r0944) [2] = Warnungen (r2121) [3] = Safety-Meldungen (r9744)		
r7901[0...75]	Abtastzeiten / t_Abtast		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [µs]	- [µs]	- [µs]
Beschreibung:	Anzeige der aktuell auf dem Antriebsgerät vorhandenen Abtastzeiten. Bei r7901[x] = 0 gilt: Die Zeitscheibe ist nicht aktiv.		
r7903	Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt / HW-t_Abtast frei		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der noch nicht belegten Hardware-Abtastzeiten. Diese freien Abtastzeiten können von OA-Applikationen wie DCC (Drive Control Chart) oder FBLOCKS (Freie Funktionsblöcke) verwendet werden.		
Hinweis:	OA: Open Architecture		
r8570[0...39]	Makro Antriebsobjekt / Makro DO		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis auf Speicherkarte/Gerätespeicher abgelegten Makro-Files.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0015		
Hinweis:	Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.		

r8571[0...39]	Makro Binektoreingänge (BI) / Makro BI		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis im nichtflüchtigen Speicher abgelegten ACX-Files.		
Hinweis:	Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.		
r8571[0...39]	Makro Binektoreingänge (BI) / Makro BI		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis im nichtflüchtigen Speicher abgelegten ACX-Files.		
Hinweis:	Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.		
r8572[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte / Makro CI n_soll		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis im nichtflüchtigen Speicher abgelegten ACX-Files.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1000		
Hinweis:	Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.		
r8572[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte / Makro CI n_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis im nichtflüchtigen Speicher abgelegten ACX-Files.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1000		
Hinweis:	Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.		
r8573[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte / Makro CI M_soll		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis im nichtflüchtigen Speicher abgelegten ACX-Files.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1500		

Hinweis: Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.

r8573[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte / Makro CI M_soll		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der im entsprechenden Verzeichnis im nichtflüchtigen Speicher abgelegten ACX-Files.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1500		
Hinweis:	Bei Wert = 9999999 gilt: Der Lesevorgang läuft noch.		

r8585	Makro Ausführung aktuell / Makro ausgeführt		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des gerade auf dem Antriebsobjekt ausgeführten Makros.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0015, p1000, p1500, r8570, r8571, r8572, r8573		

r8600	CAN Device Type / Device Type		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der am CAN-Bus angeschlossenen Geräte nach dem Hochlauf. r8600 = 00000000 hex: Kein Antrieb erkannt. = 02010192 hex: 1 Vektorantrieb.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1000 hex. Zusätzlich wird für jeden erkannten Antrieb der Device Type in Objekt 67FF hex angezeigt.		

r8601	CAN Error Register / Error Register		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Fehlerregisters für CANopen. Bit 0: Generischer Fehler 0-Signal: Kein Fehler steht an. 1-Signal: Generischer Fehler steht an. Bit 1 ... 3: Nicht unterstützt (immer 0-Signal) Bit 4: Kommunikationsfehler 0-Signal: Keine Meldung im Bereich von 8700 ... 8799 steht an. 1-Signal: Mindestens eine Meldung (Störung oder Warnung) im Bereich von 8700 ... 8799 steht an. Bit 5 ... 6: Nicht unterstützt (immer 0-Signal) Bit 7: Störung außerhalb von Bereich 8700 ... 8799		

0-Signal: Keine Störung außerhalb von Bereich 8700 ... 8799 steht an.
 1-Signal: Mindestens eine Störung außerhalb von Bereich 8700 ... 8799 steht an.
Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1001 hex.

p8602	CAN SYNC-Object / SYNC-Object		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0080 hex
Beschreibung:	Einstellung der SYNC-Object-Parameter für folgende CANopen-Objekte: - 1005 hex: COB-ID		
Hinweis:	SINAMICS arbeitet als SYNC-Verbraucher. COB-ID: CAN Object-Identification		
p8603	CAN COB-ID Emergency Message / COB-ID EMCY Msg		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der COB-ID für die Emergency-Nachrichten (Fehlertelegramme). Er entspricht dem CANopen-Objekte: - 1014 hex: COB-ID		
Hinweis:	Wird beim Download der Voreinstellungswert 0 geladen, stellt sich automatisch der CANopen Voreinstellungswert 80 hex + Node-ID ein. Online wird der Wert 0 abgelehnt, da die COB-ID 0 laut CANopen Standard hier nicht erlaubt ist. Die Umstellung der Node-ID über Hardware-Schalter an der Control Unit oder über die Software hat keine Auswirkung auf die COB-ID EMCY. Es bleibt der abgespeicherte Wert wirksam.		
p8604[0...1]	CAN Life Guarding / Life Guarding		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Life Guarding-Parameter für folgende CANopen-Objekte: - 100C hex: Guard Time - 100D hex: Life Time Factor Die Life Time ergibt sich aus der Multiplikation von Guard Time und Life Time Factor.		
Index:	[0] = Zeitintervall [ms] für die Life Time [1] = Faktor für die Life Time		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p8606 Siehe auch: F08700		
Hinweis:	Bei p8604[0] = 0 und/oder p8604[1] = 0 wird der Life Guarding Event Service (Überwachung des Node Guarding, Störung F08700 mit Störwert = 2) abgeschaltet. Das Node Guarding Protokoll ist ohne Life Guarding Event Service aktiv, wenn das Heartbeat Protokoll deaktiviert ist (p8606 = 0).		

p8606				CAN Producer Heartbeat Time / Prod Heartb Time			
CU250S_S_CAN		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_V_CAN		Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: -	
		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
		Min 0 [ms]		Max 65535 [ms]		Werkseinstellung 0 [ms]	
Beschreibung:		Einstellung der Zeit [ms] zum zyklischen Versenden von Heartbeat-Telegrammen. Die kleinste Zeit beträgt 100 ms. Bei p8606 = 0 ist das Senden von Heartbeat-Telegrammen abgeschaltet.					
Abhängigkeit:		Siehe auch: p8604					
Hinweis:		Entspricht dem CANopen-Objekt 1017 hex. Das Einschalten des Heartbeat Protokolls schaltet das Node Guarding automatisch ab.					
r8607[0...3]				CAN Identity Object / Identity Object			
CU250S_S_CAN		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN		Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
		Min -		Max -		Werkseinstellung -	
Beschreibung:		Anzeige von allgemeinen Geräteinformationen.					
Index:		[0] = Vendor ID [1] = Product Code [2] = Revision number [3] = Serial number					
Hinweis:		Entspricht dem CANopen-Objekt 1018 hex. Zu Index 3: Die SINAMICS Seriennummer besteht aus 60 Bit. In diesem Index werden davon folgende angezeigt: Bit 0 ... 19: Laufende Nummer Bit 20 ... 23: Produktionskennung - 0 hex: Entwicklung - 1 hex: P1 Unikatsnummer - 2 hex: P2 Unikatsnummer - 3 hex: WA Unikatsnummer - 9 hex: Muster - F hex: Alle weiteren Bit 24 ... 27: Monat der Herstellung (0 entspricht Januar, B entspricht Dezember) Bit 28 ... 31: Jahr der Herstellung (0 entspricht 2002)					
p8608[0...1]				CAN Clear Bus Off Error / Clear Bus Off Err			
CU250S_S_CAN		Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Integer16	
CU250S_V_CAN		Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -	
		Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
		Min 0		Max 1		Werkseinstellung 0	
Beschreibung:		Durch einen Bus Off Error wird der CAN-Controller in den Initialisierungszustand gesetzt. Index 0: Manuelles Starten des CAN Controllers nach Behebung der Ursache mit p8608[0] = 1. Index 1: Aktivierung der automatischen CAN-Bus Startfunktion mit p8608[1] = 1. Im Intervall von 2 Sekunden wird der CAN Controller automatisch wieder gestartet bis die Ursache behoben ist und eine CAN Verbindung aufgebaut ist.					

Wert:	0: Inaktiv 1: CAN-Controller starten
Index:	[0] = Manuelle Controller Startfunktion [1] = Aktivierung automatische Controller Startfunktion
Hinweis:	Zu Index 0: Der Parameter wird nach dem Starten automatisch wieder auf 0 zurückgesetzt.

p8609[0...1] CAN Error Behaviour / Error Behaviour

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens des CAN-Knotens in Bezug auf Kommunikationsfehler bzw. Gerätefehler.		
Wert:	0: Pre-Operational 1: Keine Änderung 2: Stopped		
Index:	[0] = Verhalten bei Kommunikationsfehler [1] = Verhalten bei Gerätefehler		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1029 hex.		

r8610[0...1] CAN First Server SDO / First Server SDO

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Identifier (Client/Server und Server/Client) des SDO-Kanal.		
Index:	[0] = COB-ID vom Client zum Server [1] = COB-ID vom Server zum Client		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1200 hex. SDO: Service Data Object		

p8611[0...82] CAN Pre-defined Error Field / Pre_def Err Field

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF 1000 hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	<p>Anzeige des Pre-defined Error Field des CAN-Knotens.</p> <p>Es beinhaltet die Anzahl aller aufgetretenen Fehler, die Anzahl der aufgetreten Fehler pro Antrieb und die Fehler nach ihrer Historie.</p> <p>Die ersten 16 Bit stellen den CANopen-Fehlercode und die zweiten 16 Bit den SINAMICS-Fehlercode dar.</p> <p>Der Index 1 zeigt die gleiche Struktur, jedoch steht in den zweiten 16 Bit die Drive Objekt ID anstelle des SINAMICS-Fehlercodes.</p> <p>CANopen-Fehlercode:</p> <p>0000 hex: Kein Fehler steht an</p> <p>8110 hex: Warnung A08751 steht an</p> <p>8120 hex: Warnung A08752 steht an</p> <p>8130 hex: Warnung A08700(F) mit Warnwert = 2 steht an</p> <p>1000 hex: Generic Error 1 steht an (Mindestens eine Störung außerhalb von Bereich 8700 ... 8799)</p> <p>1001 hex: Generic Error 2 steht an (Mindestens eine Warnung im Bereich 8700 ... 8799 außer A08751, A08752, A08700)</p>		

Durch Schreiben des Index 0 mit dem Wert 0 erfolgt eine Quittierung aller Antriebsobjekte. Sobald eine Störung quitiert oder eine Warnung behoben ist, wird sie aus der Störliste gelöscht.

Index:
 [0] = Anzahl aller Fehler im Gerät
 [1] = Aktuellste Antriebsnummer/Fehlernummer
 [2] = Anzahl Fehler Antrieb 1
 [3] = Fehler 1/Antrieb 1
 [4] = Fehler 2/Antrieb 1
 [5] = Fehler 3/Antrieb 1
 [6] = Fehler 4/Antrieb 1
 [7] = Fehler 5/Antrieb 1
 [8] = Fehler 6/Antrieb 1

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1003 hex.

p8620 CAN Node-ID / Node-ID

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 127	Werkseinstellung 126

Beschreibung: Anzeige oder Einstellung der CANopen-Node-ID.
 Die Node-ID kann wie folgt eingestellt werden:
 1) Über Adress-Schalter auf Control Unit
 --> p8620 ist dann nur lesbar und zeigt die eingestellte Node-ID an.
 --> Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.
 --> CANopen-Node-ID und PROFIBUS-Adresse sind identisch.
 2) Über p8620
 --> Nur wenn über Adress-Schalter die Adresse 0 eingestellt ist.
 --> Die Node-ID ist standardmäßig auf 126 eingestellt.
 --> Eine Änderung wird erst nach Speichern und POWER ON wirksam.

Abhängigkeit: Siehe auch: r8621

Achtung: Bei p0014 = 1 gilt:
 Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.
 Bei p0014 = 0 gilt:
 Bevor eine geänderte Einstellung dauerhaft wirksam wird, ist eine nichtflüchtige Speicherung von RAM nach ROM erforderlich. Dazu ist p0971 = 1 oder p0014 = 1 zu setzen.

Hinweis: Jede Änderung der Node-ID wird erst nach POWER ON wirksam.
 Die wirksame Node-ID wird in r8621 angezeigt.
 Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.
 Eine voneinander unabhängige Einstellung der CANopen-Node-ID und der PROFIBUS-Adresse ist nur über p0918 und p8620 möglich (Voraussetzung: Beim Adress-Schalter ist die Adresse 0 eingestellt).

r8621 CAN Node-ID wirksam / Node-ID wirksam

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige der wirksamen CANopen-Node-ID.

Abhängigkeit: Siehe auch: p8620

p8622 CAN Bitrate / Bitrate

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 6

Beschreibung: Einstellung der Bitrate für den CAN-Bus.
Es werden die entsprechenden Bit Timings gewählt, die in p8623 in dem zugehörigen Subindex definiert sind.
Beispiel:
Bitrate = 20 kBit/s --> p8622 = 6 --> Zugehöriges Bit Timing steht in p8623[6].

Wert:

0:	1 MBit/s
1:	800 kBit/s
2:	500 kBit/s
3:	250 kBit/s
4:	125 kBit/s
5:	50 kBit/s
6:	20 kBit/s
7:	10 kBit/s

Abhängigkeit: Siehe auch: p8623

Achtung: Bei p0014 = 1 gilt:
Nach dem Ändern des Wertes ist das weitere Ändern von Parametern gesperrt und es wird in r3996 der Status angezeigt. Ein Ändern ist bei r3996 = 0 wieder möglich.
Bei p0014 = 0 gilt:
Bevor eine geänderte Einstellung dauerhaft wirksam wird, ist eine nichtflüchtige Speicherung von RAM nach ROM erforderlich. Dazu ist p0971 = 1 oder p0014 = 1 zu setzen.

Hinweis: Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.

p8623[0...7] CAN Bit Timing selection / Bit Timing select

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	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

Beschreibung: Einstellung des Bit Timing für den C_CAN-Controller zur zugehörigen eingestellten Bitrate (p8622).
In p8623[0...7] sind die Bits auf folgende Parameter des C_CAN-Controllers aufgeteilt:
Bit 0 ... 5: BRP (Baud Rate Prescaler)
Bit 6 ... 7: SJW (Synchronisation Jump Width)
Bit 8 ... 11: TSEG1 (Time Segment 1, vor Abtastpunkt)
Bit 12 ... 14: TSEG2 (Time Segment 2, nach Abtastpunkt)
Bit 15: Reserviert
Bit 16 ... 19: BRPE (Baud Rate Prescaler Extension)
Bit 20 ... 31: Reserviert
Beispiel:
Bitrate = 20 kBit/s --> p8622 = 6 --> Zugehöriges Bit Timing steht in p8623[6] --> 0001 2FB6

Index:
[0] = 1 MBit/s
[1] = 800 kBit/s

[2] = 500 kBit/s
 [3] = 250 kBit/s
 [4] = 125 kBit/s
 [5] = 50 kBit/s
 [6] = 20 kBit/s
 [7] = 10 kBit/s

Abhängigkeit: Siehe auch: p8622

Hinweis: Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.

p8630[0...2] CAN Virtuelle Objekte / Virtuelle Objekte

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

Beschreibung: Einschalten des Zugriffs auf Parameter über herstellerspezifische CANopen Objekte und Einstellung für den Subindexbereich (Index 1) und den Parameterbereich (Index 2) bei der Verwendung von virtuellen Objekten. Damit kann auf alle Parameter bei SINAMICS über CAN zugegriffen werden.

Index 0:

0: Kein Zugriff auf virtuelle CANopen-Objekte möglich

1: Zugriff auf virtuelle CANopen-Objekte möglich

Index 1 (Subindexbereich):

0: 0 ... 255

1: 256 ... 511

2: 512 ... 767

3: 768 ... 1023

Index 2 (Parameterbereich):

0: 1 ... 9999

1: 10000 ... 19999

2: 20000 ... 29999

3: 30000 ... 39999

Index: [0] = Antriebsobjektnummer
 [1] = Subindexbereich
 [2] = Parameterbereich

p8641 CAN Abort Connection Option Code / Abort Con Opt Code

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	3

Beschreibung: Einstellung des Verhaltens des Antriebs im Falle eines CAN-Kommunikationsfehlers.

Wert: 0: Keine Reaktion
 1: AUS1
 2: AUS2
 3: AUS3

Abhängigkeit: Siehe auch: F08700

r8680[0...36] CAN Diagnosis Hardware / Diagnosis HW

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Register des CAN-Controller C_CAN:
CAN-Protokoll bezogene Register, Message Interface Register und Message Handler Register.

Index:
[0] = Control Register
[1] = Status Register
[2] = Error Counter
[3] = Bit Timing Register
[4] = Interrupt Register
[5] = Test Register
[6] = Baud Rate Prescaler Extension Register
[7] = Interface 1 Command Request Register
[8] = Interface 1 Command Mask Register

Hinweis: Die Beschreibung der einzelnen Register des C_CAN-Controllers sind "C_CAN User's Manual" zu entnehmen.

p8684 CAN NMT Zustand nach Hochlauf / NMT Zustand nach Hochlauf

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	4	127	127

Beschreibung: Einstellung des CANopen NMT Zustands, welcher nach dem Hochlauf wirksam ist.

Wert:
4: Stopped
5: Operational
127: Pre-Operational

Abhängigkeit: Siehe auch: p8685

Hinweis: Der Hochlauf in den NMT Zustand Pre-Operational entspricht dem CANopen Standard.

p8685 CAN NMT Zustände / NMT Zustände

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	129	127

Beschreibung: Einstellung und Anzeige des CANopen NMT Zustandes.

Wert:
0: Initializing
4: Stopped
5: Operational
127: Pre-Operational
128: Reset Node
129: Reset Communication

Hinweis: Der Wert 0 (Initializing) wird nur angezeigt und kann nicht eingestellt werden.

p8699	CAN RPDO Überwachungszeit / RPDO t_Überw		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0 [ms]	Max 65535000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für empfangene Prozessdaten über CAN-Bus. Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet. Werden nicht innerhalb dieser Zeit Prozessdaten empfangen, so wird Störung F08702 ausgegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F08702		
Hinweis:	Wert = 0: Die Überwachung ist ausgeschaltet. p2048: CANopen Abtastzeit		
p8700[0...1]	CAN Receive PDO 1 / Receive PDO 1		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).		
Index:	[0] = COB-ID des PDO [1] = Transmission Type des PDO		
Abhängigkeit:	Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1400 hex. Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar. PDO: Process Data Object		
p8701[0...1]	CAN Receive PDO 2 / Receive PDO 2		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).		
Index:	[0] = COB-ID des PDO [1] = Transmission Type des PDO		
Abhängigkeit:	Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1401 hex. Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar. PDO: Process Data Object		
p8702[0...1]	CAN Receive PDO 3 / Receive PDO 3		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).		

Index: [0] = COB-ID des PDO
[1] = Transmission Type des PDO

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1402 hex.
Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar.
PDO: Process Data Object

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4 / Receive PDO 4

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Index: [0] = COB-ID des PDO
[1] = Transmission Type des PDO

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1403 hex.
Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar.
PDO: Process Data Object

p8704[0...1] CAN Receive PDO 5 / Receive PDO 5

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

Index: [0] = COB-ID des PDO
[1] = Transmission Type des PDO

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1404 hex.
Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar.
PDO: Process Data Object

p8705[0...1] CAN Receive PDO 6 / Receive PDO 6

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Index: [0] = COB-ID des PDO
[1] = Transmission Type des PDO

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1405 hex.
Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar.
PDO: Process Data Object

p8706[0...1]	CAN Receive PDO 7 / Receive PDO 7		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).		
Index:	[0] = COB-ID des PDO [1] = Transmission Type des PDO		
Abhängigkeit:	Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1406 hex. Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar. PDO: Process Data Object		

p8707[0...1]	CAN Receive PDO 8 / Receive PDO 8		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).		
Index:	[0] = COB-ID des PDO [1] = Transmission Type des PDO		
Abhängigkeit:	Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1407 hex. Es sind die Transmission Types 0, 1, FE und FF einstellbar. PDO: Process Data Object		

p8710[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 1 / Mapping RPDO 1		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1600 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8711[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 2 / Mapping RPDO 2

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1601 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8712[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 3 / Mapping RPDO 3

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1602 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8713[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 4 / Mapping RPDO 4

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1603 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8714[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 5 / Mapping RPDO 5

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).		

Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1604 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.

p8715[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 6 / Mapping RPDO 6

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1605 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8716[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 7 / Mapping RPDO 7

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1606 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8717[0...3] CAN Receive Mapping für RPDO 8 / Mapping RPDO 8

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1607 hex. Es wird kein Dummy Mapping unterstützt. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p870x ungültig gesetzt ist.		

p8720[0...4] CAN Transmit PDO 1 / Transmit PDO 1

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Index:
 [0] = COB-ID des PDO
 [1] = Transmission Type des PDO
 [2] = Inhibit Time (in 100 µs)
 [3] = Reserviert
 [4] = Event Timer (in ms)

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Achtung: Für Inhibit Time und Event Timer gilt:
 Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1800 hex.
 Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar.
 p2048: CANopen Abtastzeit
 PDO: Process Data Object

p8721[0...4] CAN Transmit PDO 2 / Transmit PDO 2

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Index:
 [0] = COB-ID des PDO
 [1] = Transmission Type des PDO
 [2] = Inhibit Time (in 100 µs)
 [3] = Reserviert
 [4] = Event Timer (in ms)

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Achtung: Für Inhibit Time und Event Timer gilt:
 Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1801 hex.
 Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar.
 p2048: CANopen Abtastzeit
 PDO: Process Data Object

p8722[0...4] CAN Transmit PDO 3 / Transmit PDO 3

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Index:
 [0] = COB-ID des PDO
 [1] = Transmission Type des PDO
 [2] = Inhibit Time (in 100 µs)
 [3] = Reserviert
 [4] = Event Timer (in ms)

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Achtung: Für Inhibit Time und Event Timer gilt:

Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1802 hex.

Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar.

p2048: CANopen Abtastzeit

PDO: Process Data Object

p8723[0...4] CAN Transmit PDO 4 / Transmit PDO 4

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

Index:
 [0] = COB-ID des PDO
 [1] = Transmission Type des PDO
 [2] = Inhibit Time (in 100 µs)
 [3] = Reserviert
 [4] = Event Timer (in ms)

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Achtung: Für Inhibit Time und Event Timer gilt:

Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1803 hex.

Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar.

p2048: CANopen Abtastzeit

PDO: Process Data Object

p8724[0...4] CAN Transmit PDO 5 / Transmit PDO 5

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Index:
 [0] = COB-ID des PDO
 [1] = Transmission Type des PDO
 [2] = Inhibit Time (in 100 µs)
 [3] = Reserviert
 [4] = Event Timer (in ms)

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Achtung: Für Inhibit Time und Event Timer gilt:

Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1804 hex.

Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar.

p2048: CANopen Abtastzeit

PDO: Process Data Object

p8725[0...4] CAN Transmit PDO 6 / Transmit PDO 6

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Index:
 [0] = COB-ID des PDO
 [1] = Transmission Type des PDO
 [2] = Inhibit Time (in 100 µs)
 [3] = Reserviert
 [4] = Event Timer (in ms)

Abhängigkeit: Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.

Achtung: Für Inhibit Time und Event Timer gilt:

Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1805 hex + 40 hex * x (x: Antriebsnummer 0 ... 7).

Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar.

p8848: CANopen Abtastzeit

PDO: Process Data Object

p8726[0...4]	CAN Transmit PDO 7 / Transmit PDO 7		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).		
Index:	[0] = COB-ID des PDO [1] = Transmission Type des PDO [2] = Inhibit Time (in 100 µs) [3] = Reserviert [4] = Event Timer (in ms)		
Abhängigkeit:	Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.		
Achtung:	Für Inhibit Time und Event Timer gilt: Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1806 hex + 40 hex * x (x: Antriebsnummer 0 ... 7). Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar. p8848: CANopen Abtastzeit PDO: Process Data Object		
p8727[0...4]	CAN Transmit PDO 8 / Transmit PDO 8		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Kommunikationsparameter für das CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).		
Index:	[0] = COB-ID des PDO [1] = Transmission Type des PDO [2] = Inhibit Time (in 100 µs) [3] = Reserviert [4] = Event Timer (in ms)		
Abhängigkeit:	Eine gültige COB-ID kann nur bei vorhandenem Kanal eingestellt werden.		
Achtung:	Für Inhibit Time und Event Timer gilt: Ein nicht ganzzahlig durch die CANopen Abtastzeit teilbarer Wert wird aufgerundet.		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1807 hex. Es sind die Transmission Types 0, 1 ... F0, FE und FF einstellbar. p2048: CANopen Abtastzeit PDO: Process Data Object		

p8730[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 1 / Mapping TPDO 1

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210

Min	Max	Werkseinstellung
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).**Index:** [0] = Gemapptes Objekt 1
[1] = Gemapptes Objekt 2
[2] = Gemapptes Objekt 3
[3] = Gemapptes Objekt 4**Hinweis:** Entspricht dem CANopen-Objekt 1A00 hex.
Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.**p8731[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 2 / Mapping TPDO 2**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210

Min	Max	Werkseinstellung
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).**Index:** [0] = Gemapptes Objekt 1
[1] = Gemapptes Objekt 2
[2] = Gemapptes Objekt 3
[3] = Gemapptes Objekt 4**Hinweis:** Entspricht dem CANopen-Objekt 1A01 hex.
Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.**p8732[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 3 / Mapping TPDO 3**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210

Min	Max	Werkseinstellung
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).**Index:** [0] = Gemapptes Objekt 1
[1] = Gemapptes Objekt 2
[2] = Gemapptes Objekt 3
[3] = Gemapptes Objekt 4**Hinweis:** Entspricht dem CANopen-Objekt 1A02 hex.
Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.**p8733[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 4 / Mapping TPDO 4**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208, 9210

Min	Max	Werkseinstellung
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).**Index:** [0] = Gemapptes Objekt 1
[1] = Gemapptes Objekt 2

[2] = Gemapptes Objekt 3

[3] = Gemapptes Objekt 4

Hinweis:

Entspricht dem CANopen-Objekt 1A03 hex.

Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.

p8734[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 5 / Mapping TPDO 5			
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1A04 hex. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.		

p8735[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 6 / Mapping TPDO 6			
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1A05 hex. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.		

p8736[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 7 / Mapping TPDO 7			
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).		
Index:	[0] = Gemapptes Objekt 1 [1] = Gemapptes Objekt 2 [2] = Gemapptes Objekt 3 [3] = Gemapptes Objekt 4		
Hinweis:	Entspricht dem CANopen-Objekt 1A06 hex. Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.		

p8737[0...3] CAN Transmit Mapping für TPDO 8 / Mapping TPDO 8

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9208
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Mapping-Parameter für das CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Index: [0] = Gemapptes Objekt 1
[1] = Gemapptes Objekt 2
[2] = Gemapptes Objekt 3
[3] = Gemapptes Objekt 4

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 1A07 hex.
Der Parameter ist online nur schreibbar, wenn die zugehörige COB-ID in p872x ungültig gesetzt ist.

p8744 CAN PDO Mapping Konfiguration / PDO Mapping Konfig

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 9204, 9206, 9208, 9210
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

Beschreibung: Auswahlschalter für das PDO Mapping.

Wert: 1: Predefined Connection Set
2: Freies PDO Mapping

r8745[0...15] CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 16 Bit / Freie PZD Empf 16

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Zugriff auf freie PZD Empfangsobjekte 16 Bit mit Hilfe des SDO-Transfers.

Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.

Index: [0] = PZD Objekt 0
[1] = PZD Objekt 1
[2] = PZD Objekt 2
[3] = PZD Objekt 3
[4] = PZD Objekt 4
[5] = PZD Objekt 5
[6] = PZD Objekt 6
[7] = PZD Objekt 7
[8] = PZD Objekt 8
[9] = PZD Objekt 9
[10] = PZD Objekt 10
[11] = PZD Objekt 11
[12] = PZD Objekt 12
[13] = PZD Objekt 13
[14] = PZD Objekt 14
[15] = PZD Objekt 15

Hinweis: Index 0 entspricht dem CANopen-Objekt 5800 hex
Index 1 entspricht dem CANopen-Objekt 5801 hex
Index 2 entspricht dem CANopen-Objekt 5802 hex
Index 3 entspricht dem CANopen-Objekt 5803 hex
Index 4 entspricht dem CANopen-Objekt 5804 hex

Index 5 entspricht dem CANopen-Objekt 5805 hex
 Index 6 entspricht dem CANopen-Objekt 5806 hex
 Index 7 entspricht dem CANopen-Objekt 5807 hex
 Index 8 entspricht dem CANopen-Objekt 5808 hex
 Index 9 entspricht dem CANopen-Objekt 5809 hex
 Index 10 entspricht dem CANopen-Objekt 580A hex
 Index 11 entspricht dem CANopen-Objekt 580B hex
 Index 12 entspricht dem CANopen-Objekt 580C hex
 Index 13 entspricht dem CANopen-Objekt 580D hex
 Index 14 entspricht dem CANopen-Objekt 580E hex
 Index 15 entspricht dem CANopen-Objekt 580F hex

p8746[0...15]		CI: CAN Freie PZD Sendeobjekte 16 Bit / Freie PZD Send 16	
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für freie PZD Sendeobjekte 16 Bit beim SDO-Transfer. Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.		
Index:	[0] = PZD Objekt 0 [1] = PZD Objekt 1 [2] = PZD Objekt 2 [3] = PZD Objekt 3 [4] = PZD Objekt 4 [5] = PZD Objekt 5 [6] = PZD Objekt 6 [7] = PZD Objekt 7 [8] = PZD Objekt 8 [9] = PZD Objekt 9 [10] = PZD Objekt 10 [11] = PZD Objekt 11 [12] = PZD Objekt 12 [13] = PZD Objekt 13 [14] = PZD Objekt 14 [15] = PZD Objekt 15		
Hinweis:	Index 0 entspricht dem CANopen-Objekt 5810 hex Index 1 entspricht dem CANopen-Objekt 5811 hex Index 2 entspricht dem CANopen-Objekt 5812 hex Index 3 entspricht dem CANopen-Objekt 5813 hex Index 4 entspricht dem CANopen-Objekt 5814 hex Index 5 entspricht dem CANopen-Objekt 5815 hex Index 6 entspricht dem CANopen-Objekt 5816 hex Index 7 entspricht dem CANopen-Objekt 5817 hex Index 8 entspricht dem CANopen-Objekt 5818 hex Index 9 entspricht dem CANopen-Objekt 5819 hex Index 10 entspricht dem CANopen-Objekt 581A hex Index 11 entspricht dem CANopen-Objekt 581B hex Index 12 entspricht dem CANopen-Objekt 581C hex Index 13 entspricht dem CANopen-Objekt 581D hex Index 14 entspricht dem CANopen-Objekt 581E hex Index 15 entspricht dem CANopen-Objekt 581F hex		

r8747[0...7]	CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 32 Bit / Freie PZD Empf 32		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Zugriff auf freie PZD Empfangsobjekte 32 Bit mit Hilfe des SDO-Transfers. Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.		
Index:	[0] = PZD Objekt 0 [1] = PZD Objekt 1 [2] = PZD Objekt 2 [3] = PZD Objekt 3 [4] = PZD Objekt 4 [5] = PZD Objekt 5 [6] = PZD Objekt 6 [7] = PZD Objekt 7		
Hinweis:	Index 0 entspricht dem CANopen-Objekt 5820 hex Index 1 entspricht dem CANopen-Objekt 5821 hex Index 2 entspricht dem CANopen-Objekt 5822 hex Index 3 entspricht dem CANopen-Objekt 5823 hex Index 4 entspricht dem CANopen-Objekt 5824 hex Index 5 entspricht dem CANopen-Objekt 5825 hex Index 6 entspricht dem CANopen-Objekt 5826 hex Index 7 entspricht dem CANopen-Objekt 5827 hex		
p8748[0...7]	CI: CAN Freie PZD Sendeobjekte 32 Bit / Freie PZD Send 32		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für freie PZD Sendeobjekte 32 Bit beim SDO-Transfer. Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.		
Index:	[0] = PZD Objekt 0 [1] = PZD Objekt 1 [2] = PZD Objekt 2 [3] = PZD Objekt 3 [4] = PZD Objekt 4 [5] = PZD Objekt 5 [6] = PZD Objekt 6 [7] = PZD Objekt 7		
Hinweis:	Index 0 entspricht dem CANopen-Objekt 5830 hex Index 1 entspricht dem CANopen-Objekt 5831 hex Index 2 entspricht dem CANopen-Objekt 5832 hex Index 3 entspricht dem CANopen-Objekt 5833 hex Index 4 entspricht dem CANopen-Objekt 5834 hex Index 5 entspricht dem CANopen-Objekt 5835 hex Index 6 entspricht dem CANopen-Objekt 5836 hex Index 7 entspricht dem CANopen-Objekt 5837 hex		

r8750[0...15]	CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit / RPDO 16 gemappt		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der gemappten Receive CANopen-Objekte im 16-Bit-Format im Prozessdatenpuffer. Beispiel: Wenn z. B. das Steuerwort in ein RPDO gemappt ist, zeigt r8750 die Position des Steuerwortes im Prozessdatenpuffer an.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8 [8] = PZD 9 [9] = PZD 10 [10] = PZD 11 [11] = PZD 12 [12...15] = reserviert		
r8751[0...15]	CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit / TPDO 16 gemappt		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der gemappten Transmit CANopen-Objekte im 16-Bit-Format im Prozessdatenpuffer.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8 [8] = PZD 9 [9] = PZD 10 [10] = PZD 11 [11] = PZD 12 [12...15] = reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r8750		
r8760[0...14]	CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit / RPDO 32 gemappt		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der gemappten Receive CANopen-Objekte im 32-Bit-Format im Prozessdatenpuffer.		
Index:	[0] = PZD 1 + 2 [1] = PZD 2 + 3		

[2] = PZD 3 + 4
 [3] = PZD 4 + 5
 [4] = PZD 5 + 6
 [5] = PZD 6 + 7
 [6] = PZD 7 + 8
 [7] = PZD 8 + 9
 [8] = PZD 9 + 10
 [9] = PZD 10 + 11
 [10] = PZD 11 + 12
 [11...14] = reserviert

r8761[0...14]	CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit / TPDO 32 gemappt		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der gemappten Transmit CANopen-Objekte im 32-Bit-Format im Prozessdatenpuffer.

Index:
 [0] = PZD 1 + 2
 [1] = PZD 2 + 3
 [2] = PZD 3 + 4
 [3] = PZD 4 + 5
 [4] = PZD 5 + 6
 [5] = PZD 6 + 7
 [6] = PZD 7 + 8
 [7] = PZD 8 + 9
 [8] = PZD 9 + 10
 [9] = PZD 10 + 11
 [10] = PZD 11 + 12
 [11...14] = reserviert

r8762	CO: CAN Betriebsart Anzeige / Betriebsart Anz		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuell wirksamen CANopen Betriebsart.

Zum Versenden des in ein TPDO gemappten CANopen Objekts 0x6061 kann dieser Parameter entsprechend in das PZD Interface verschaltet werden.

r8784	CO: CAN Statuswort / Statuswort		
CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 8010
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige des CANopen-Statuswort.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Einschaltbereit	Ja	Nein	-
	01	Betriebsbereit	Ja	Nein	-
	02	Betrieb freigegeben	Ja	Nein	-
	03	Störung wirksam	Ja	Nein	-
	04	Kein Austrudeln aktiv	Ja	Nein	-
	05	Kein Schnellhalt aktiv	Ja	Nein	-
	06	Einschaltsperr aktiv	Ja	Nein	-
	07	Warnung wirksam	Ja	Nein	-

08	Frei verschaltbar (BI: p8785)	Ja	Nein	-
09	Führung gefordert	Ja	Nein	-
10	Ziel erreicht	Ja	Nein	-
11	Momentengrenze erreicht	Ja	Nein	-
12	Geschwindigkeit gleich Null	Ja	Nein	-
14	Frei verschaltbar (BI: p8786)	Ja	Nein	-
15	Frei verschaltbar (BI: p8787)	Ja	Nein	-

Hinweis:

Entspricht CANopen-Objekt 6041 hex.

Zu Bit 10:

Bei aktiviertem Hochlaufgeber kann die Verschaltung von CI: p2151 = r1119 geändert werden, so dass für die Auswertung von Bit 10 der Sollwert vor dem Hochlaufgeber abgegriffen wird.

Zu Bit 10, 12:

Die beiden Bits müssen beim Abbremsen den gleichen Zustand anzeigen. Deshalb müssen folgende Parameter gleich eingestellt werden:

p2161 (Drehzahlschwellwert 3, für r2199.0) = p2163 (Drehzahlschwellwert 4, für r2197.7)

p2150 (Hysteresedrehzahl 3, für r2199.0) = p2164 (Hysteresedrehzahl 4, für r2197.7)

p8785**BI: CAN Statuswort Bit 8 / Statuswort Bit 8**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Binektoreingang für Bit 8 des CANopen-Statuswort.

Abhängigkeit: Siehe auch: r8784

p8786**BI: CAN Statuswort Bit 14 / Statuswort Bit 14**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Binektoreingang für Bit 14 des CANopen-Statuswort.

Abhängigkeit: Siehe auch: r8784

p8787**BI: CAN Statuswort Bit 15 / Statuswort Bit 15**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Binektoreingang für Bit 15 des CANopen-Statuswort.

Abhängigkeit: Siehe auch: r8784

p8790**CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch / STW-Versch auto**

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

Beschreibung: Einstellung der automatischen BICO-Verschaltung des CANopen-Steuerwortes.

Wert:
 0: Keine Verschaltung
 1: Verschaltung

Abhängigkeit: Siehe auch: r2050, r2090, r2091, r2092, r2093, r8750, r8795

Hinweis: Die folgenden BICO-Verschaltungen werden automatisch hergestellt, wenn das CANopen-Steuerwort an einer der Stellen x = 0 ... 3 im Empfangsprozessdatenpuffer gemappt ist.

BI: p0840.0 = r209x.0
 BI: p0844.0 = r209x.1
 BI: p0848.0 = r209x.2
 BI: p0852.0 = r209x.3
 BI: p2103.0 = r209x.7

Ist kein CANopen-Steuerwort an einer dieser Stellen gemappt, so wird der Schreibzugriff abgelehnt.
 Dies führt auch zum Abbruch des Projekt-Downloads bei der Inbetriebnahme-Software.

p8791 CAN Halteoptionscode / Halteopt_code

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: C(3), T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -1	Max 3	Werkseinstellung -1

Beschreibung: Einstellung für das CANopen-Steuerwort Bit 8 "Halt" (CANopen STW.8).

Wert:

- 1: Keine Verschaltung
- 1: Verschaltung CANopen STW.8 mit p1142
- 3: Verschaltung CANopen STW.8 mit p1140

Abhängigkeit: Siehe auch: r2050, r8750, r8795

Hinweis: Entspricht CANopen-Objekt 605D hex.
 Die BICO-Verschaltung wird hergestellt, wenn das CANopen-Steuerwort an einer der Stellen x = 0 ... 3 im Empfangsprozessdatenpuffer gemappt ist.

r8792[0] CO: CAN Velocity Mode I16 Sollwert / Vel Mod I16 Soll

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige und Konnektorausgang zum Verschalten von standardisierten I16 Sollwert CANopen-Objekte des Velocity Modes beim SDO-Transfer.

Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.

Index: [0] = VL Target Velocity

Hinweis: Zu Index 0:

Entspricht dem CANopen-Objekt 6042 hex.

Der angezeigte Parameterwert wird über die Bezugsdrehzahl p2000 normiert:

4000 hex entspricht p2000

r8795.0...15 CO/BO: CAN Steuerwort / Steuerwort

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Zugriff auf das CANopen-Steuerwort mit Hilfe des SDO-Transfers.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	EIN / AUS1	Ja	Nein	-
	01	Kein Austrudeln aktivieren	Ja	Nein	-
	02	Kein Schnellhalt aktivieren	Ja	Nein	-
	03	Betrieb freigeben	Ja	Nein	-

04	Hochlaufgeber freigeben	Ja	Nein	-
05	Hochlaufgeber fortsetzen	Ja	Nein (einfrieren)	-
06	Drehzahlsollwert freigeben	Ja	Nein	-
07	Störung quittieren	Ja	Nein	-
08	Halt	Ja	Nein	-
11	Frei verschaltbar	Ja	Nein	-
12	Frei verschaltbar	Ja	Nein	-
13	Frei verschaltbar	Ja	Nein	-
14	Frei verschaltbar	Ja	Nein	-
15	Frei verschaltbar	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p8790

Hinweis: Entspricht dem CANopen-Objekt 6040 hex.

r8796[0] CO: CAN Profile Velocity Mode I32 Sollwerte / Pr Vel Mo I32 Soll

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige und Konnektorausgang zum Verschalten von standardisierten I32 Sollwert CANopen-Objekte des Profile Velocity Modes beim SDO-Transfer.

Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.

Index: [0] = Target Velocity

Hinweis: Zu Index 0:

Entspricht dem CANopen-Objekt 60FF hex.

Der angezeigte Parameterwert wird über die Bezugsdrehzahl p2000 normiert:

4000 0000 hex entspricht p2000

r8797[0] CO: CAN Profile Torque Mode I16 Sollwerte / Pr Tq Mod I16 Soll

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: 4000H	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige und Konnektorausgang zum Verschalten von standardisierten I16 Sollwert CANopen-Objekte des Profile Torque Modes beim SDO-Transfer.

Ein Index ist nur verwendbar, wenn das entsprechende Objekt in kein PDO gemapped ist.

Index: [0] = Target torque

Hinweis: Zu Index 0:

Entspricht dem CANopen-Objekt 6071 hex.

Der angezeigte Parameterwert wird über das Bezugsmoment p2003 normiert:

4000 hex entspricht p2003

p8798[0...1] CAN Drehzahlumrechnungsfaktor / n_umrechn_faktor

CU250S_S_CAN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	4294967295	1

Beschreibung: Der Faktor wandelt die gewünschte Geschwindigkeitseinheit in die interne Geschwindigkeitseinheit (U/s) um.

Bei Werkseinstellung ist für CANopen die Geschwindigkeitseinheit Inkremente/Sekunde.

Der Parameter entspricht dem CANopen-Objekt 6094 hex.

Die interne Geschwindigkeit berechnet sich wie folgt:

$$n_soll_intern = \text{Objekt } 6094.1 / \text{Objekt } 6094.2 * 1 / (p0408 * 2^{p0418}) * n_soll_bus$$

Index:
[0] = Zähler
[1] = Nenner

r8854 PROFINET Zustand / PN Zustand

CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

Beschreibung: Zustandsanzeige für PROFINET.

Wert:

0:	Keine Initialisierung
1:	Fataler Fehler
2:	Initialisierung
3:	Konfiguration senden
4:	Konfiguration empfangen
5:	Azyklische Kommunikation
6:	Zyklische Kommunikation aber keine Sollwerte (Stop/Kein Takt)
255:	Zyklische Kommunikation

r8858[0...39] PROFINET Diagnosekanal lesen / PN Diag_kanal les

CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige der PROFINET Diagnosedaten.

Hinweis: Nur für Siemens-interne Diagnose.

r8859[0...7] PROFINET Identifikationsdaten / PN Ident_dat

CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige der PROFINET Identifikationsdaten

Index:

[0]	= Version Schnittstellenstruktur
[1]	= Version Schnittstellentreiber
[2]	= Firma (Siemens = 42)
[3]	= CB Typ
[4]	= Firmware Version
[5]	= Firmware Datum (Jahr)
[6]	= Firmware Datum (Tag/Monat)
[7]	= Firmware patch/hot fix

Hinweis:

Beispiel:

r8859[0] = 100 --> Version der Schnittstellenstruktur V1.00
r8859[1] = 111 --> Version des Schnittstellentreibers V1.11
r8859[2] = 42 --> SIEMENS
r8859[3] = 0
r8859[4] = 1300 --> Erster Teil Firmware-Version V13.00 (Zweiter Teil siehe bei Index 7)
r8859[5] = 2011 --> Jahr 2011
r8859[6] = 2306 --> 23. Juni
r8859[7] = 1700 --> Zweiter Teil Firmware-Version (Vollständige Version: V13.00.17.00)

r8909	PN Device ID / PN Device ID		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der PROFINET Device ID. Jeder SINAMICS Gerätetyp hat eine eigene PROFINET Device ID und eine eigene PROFINET GSD.		
Hinweis:	Liste der SINAMICS Device IDs: 0501 hex: S120/S150 0504 hex: G130/G150 050A hex: DC MASTER 050C hex: MV 050F hex: G120P 0510 hex: G120C 0511 hex: G120 CU240E-2 0512 hex: G120D 0513 hex: G120 CU250S-2 Vector 0514 hex: G110M 0515 hex: G120 CU250S-2 Servo		
p8920[0...239]	PN Name of Station / PN Name Stat		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Einstellung des Stationsnamens für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit. Der aktive Stationsname wird in r8930 angezeigt.		
Hinweis:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden. Die Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) wird mit p8925 = 1 aktiviert. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst. PN: PROFINET		
p8921[0...3]	PN IP Address of Station / PN IP of Stat		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	0
Beschreibung:	Einstellung der IP-Adresse für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit. Die aktive IP-Adresse wird in r8931 angezeigt.		
Hinweis:	Die Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) wird mit p8925 = 1 aktiviert. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p8922[0...3]	PN Default Gateway of Station / PN Def Gateway		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Standard-Gateways für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit. Das aktive Standard-Gateway wird in r8932 angezeigt.		
Hinweis:	Die Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) wird mit p8925 = 1 aktiviert. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p8923[0...3]	PN Subnet Mask of Station / PN Subnet Mask		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Subnetzmaske für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit. Die aktive Subnetzmaske wird in r8933 angezeigt.		
Hinweis:	Die Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) wird mit p8925 = 1 aktiviert. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		
p8925	PN Schnittstellen-Konfiguration / PN SS-Konfig		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung zur Aktivierung der Schnittstellen-Konfiguration für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit. Nach Ausführung eines Vorgangs wird automatisch p8925 = 0 gesetzt.		
Wert:	0: Keine Funktion 1: Konfiguration aktivieren 2: Konfiguration aktivieren und speichern 3: Konfiguration löschen		
Hinweis:	Zu p8925 = 1: Die Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) wird aktiviert. Zu p8925 = 2: Die Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) wird aktiviert und nichtflüchtig gespeichert. Zu p8925 = 3: Alle Speicherorte für die Schnittstellen-Konfiguration werden auf Werkseinstellung zurückgestellt. Beim Aktivieren (p8925 = 1) oder mit dem nächsten POWER ON wird die Werkseinstellung der Schnittstellen-Konfiguration geladen.		

p8929	PN Remote Controller Anzahl / PN Rem Ctrl Anz		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: C	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der erwarteten Remote Controller für PROFINET onboard. Mit Wert = 2 wird die Funktionalität "Shared Device" aktiviert. Zwei PROFINET Controller haben gleichzeitig Zugriff auf den Antrieb: - Automatisierungs-Controller (SIMOTION oder SIMATIC A-CPU). - Safety-Controller (SIMATIC F-CPU).		
Wert:	1: Automatisierung oder Safety 2: Automatisierung und Safety		
Achtung:	Die F-CPU darf nur PROFIsafe-Telegramme verwenden.		
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON, Reset oder Download wirksam.		
r8930[0...239]	PN Name of Station active / PN Name Stat act		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des aktiven Stationsnamens für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit.		
r8931[0...3]	PN IP Address of Station active / PN IP of Stat act		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der aktiven IP-Adresse für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit.		
r8932[0...3]	PN Default Gateway of Station active / PN Def Gateway act		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des aktiven Standard-Gateways für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit.		
r8933[0...3]	PN Subnet Mask of Station active / PN Subnet Mask act		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der aktiven Subnetzmaske für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit.		

r8935[0...5]	PN MAC Address of Station / PN MAC of Station		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00FF hex	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der MAC-Adresse für die Onboard PROFINET-Schnittstelle auf der Control Unit.		
r8939	PN DAP ID / PN DAP ID		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der PROFINET Device Access Point ID (DAP ID) für die Onboard PROFINET-Schnittstelle. Die Kombination aus Device ID (r8909) und DAP ID identifiziert eindeutig einen PROFINET-Zugangspunkt.		
Hinweis:	Liste der SINAMICS DAP IDs: 20007 hex: CBE20 V4.5 20008 hex: CBE20 V4.6 20107 hex: CU310-2 PN V4.5 20108 hex: CU310-2 PN V4.6 20307 hex: CU320-2 PN V4.5 20308 hex: CU320-2 PN V4.6 20407 hex: CU230P-2 PN /CU240x-2 PN V4.5 20408 hex: CU230P-2 PN /CU240x-2 PN /CU250S-2 PN /G110M PN V4.6 20507 hex: CU250D-2 PN V4.5 20508 hex: CU250D-2 PN V4.6		
r8960[0...2]	PN Subslot Controller-Zuordnung / PN Subslot-Zuord		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Controller-Zuordnung eines PROFINET Subslots auf dem aktuellen Antriebsobjekt.		
Index:	[0] = Subslot 2 PROFIsafe [1] = Subslot 3 PZD Telegramm [2] = Subslot 4 PZD Zusatzdaten		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r8961, r8962		
Hinweis:	Beispiel: Enthält der Parameter im Index [1] den Wert 2, so bedeutet dies, dass der Subslot 3 dem Controller 2 zugeordnet ist.		
r8961[0...3]	PN IP Address Remote Controller 1 / IP Addr Rem Ctrl1		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der IP-Adresse des ersten mit dem Gerät über PN Onboard verbundenen PROFINET-Controllers.		

r8962[0...3]	PN IP Address Remote Controller 2 / IP Addr Rem Ctrl2		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der IP-Adresse des zweiten mit dem Gerät über PN Onboard verbundenen PROFINET-Controllers.		

p8980	Ethernet/IP Profil / Eth/IP Profil		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Profils für Ethernet/IP.		
Wert:	0: SINAMICS 1: ODVA AC/DC		
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst. ODVA: Open DeviceNet Vendor Association		

p8981	Ethernet/IP ODVA STOP Mode / Eth/IP ODVA STOP		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des STOP Mode für das Ethernet/IP ODVA Profil (p8980 = 1).		
Wert:	0: AUS1 1: AUS2		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p8980		
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p8982	Ethernet/IP ODVA Drehzahl Skalierung / Eth/IP ODVA n Skal		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 123	Max 133	Werkseinstellung 128
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für die Drehzahl beim Ethernet/IP ODVA Profil (p8980 = 1).		
Wert:	123: 32 124: 16 125: 8 126: 4 127: 2 128: 1 129: 0.5 130: 0.25 131: 0.125 132: 0.0625 133: 0.03125		

Abhängigkeit: Siehe auch: p8980
Hinweis: Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam.
 Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.

p8983	Ethernet/IP ODVA Drehmoment Skalierung / Eth/IP ODVA M Skal		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 123	Max 133	Werkseinstellung 128
Beschreibung:	Einstellung der Skalierung für das Drehmoment beim Ethernet/IP ODVA Profil (p8980 = 1).		
Wert:	123: 32 124: 16 125: 8 126: 4 127: 2 128: 1 129: 0.5 130: 0.25 131: 0.125 132: 0.0625 133: 0.03125		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p8980		
Hinweis:	Eine Änderung des Wertes wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p8991	USB Speicherzugriff / USB Speicherzugr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Auswahl des Speichermediums zum Zugriff über USB Mass-Storage.		
Wert:	1: Speicherkarte 2: Flash r/w intern		
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p8999	USB Funktionalität / USB Fkt		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 3
Beschreibung:	Einstellung der USB Funktionalität.		
Wert:	1: USS-IBN über virtuelles COM Port 2: Nur Speicherzugriff 3: USB-IBN und Speicherzugriff		
Hinweis:	IBN: Inbetriebnahme. Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Der Parameter wird durch Werkseinstellung einstellen nicht beeinflusst.		

p9210						Blinken Komponentennummer / Blinken Kompo_nr					
			Zugriffsstufe: 3			Berechnet: -			Datentyp: Unsigned16		
			Änderbar: U, T			Normierung: -			Dyn. Index: -		
			Einheitengruppe: -			Einheitenwahl: -			Funktionsplan: -		
			Min 0			Max 499			Werkseinstellung 0		
Beschreibung:						Einstellung der Komponentennummer für eine Komponente, um deren Status-LED blinken zu lassen.					
Abhängigkeit:						Siehe auch: p9211					
<hr/>											
p9211						Blinken Funktion / Blinken Fkt					
			Zugriffsstufe: 3			Berechnet: -			Datentyp: Integer16		
			Änderbar: U, T			Normierung: -			Dyn. Index: -		
			Einheitengruppe: -			Einheitenwahl: -			Funktionsplan: -		
			Min -1			Max 1			Werkseinstellung -1		
Beschreibung:						Einstellung der Funktion für die in p9210 ausgewählten Komponente. Nach dem Anstoßen einer Funktion wird der Parameter automatisch wieder zurückgesetzt. Beispiel: - Komponentennummer einstellen (p9210). - Funktion "Blinken ein" wählen (p9211 = 1 setzen).					
Wert:						-1: Funktion wählen 0: Blinken aus 1: Blinken ein					
Abhängigkeit:						Siehe auch: p9210					
Achtung:						Wenn ein Auftrag nicht ausführbar ist (z. B. Komponentennummer in p9210 existiert nicht), gilt: - Es gibt keine negative Rückmeldung. - Der Wert wird trotzdem zurückgesetzt.					
<hr/>											
p9301						SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 2) / SI Mtn Freigabe P2					
CU250S_S_DP			Zugriffsstufe: 3			Berechnet: -			Datentyp: Unsigned32		
CU250S_S_PN			Änderbar: C(95)			Normierung: -			Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP			Einheitengruppe: -			Einheitenwahl: -			Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN											
			Min -			Max -			Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin		
Beschreibung:						Einstellung der Freigaben für die sicheren Bewegungsüberwachungen.					
Bitfeld:											
		Bit	Signalname			1-Signal		0-Signal		FP	
		00	Freigabe SI Motion			Freigeben		Sperren		-	
		16	Freigabe SSM Hysterese und Filterung			Freigeben		Sperren		2823	
		17	Freigabe SDI			Freigeben		Sperren		2824	
		30	Freigabe F-DI in PROFIsafe Telegramm 900			Freigeben		Sperren		-	
Abhängigkeit:						Siehe auch: p9501 Siehe auch: F01682, F01683					
Achtung:						Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.					
Hinweis:						Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Bei Bit 30 = 1 muss das PROFIsafe-Telegramm 900 im F-Host projiziert sein. SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)					

p9301		SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 2) / SI Mtn Freigabe P2			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_CAN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin	
Beschreibung:		Einstellung der Freigaben für die sicheren Bewegungsüberwachungen.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Freigabe SI Motion	Freigeben	Sperrern	-
	16	Freigabe SSM Hysterese und Filterung	Freigeben	Sperrern	2823
	17	Freigabe SDI	Freigeben	Sperrern	2824
Abhängigkeit:		Siehe auch: p9501 Siehe auch: F01682, F01683			
Achtung:		Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.			
Hinweis:		Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Bei Bit 30 = 1 muss das PROFIsafe-Telegramm 900 im F-Host projiziert sein. SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)			

p9306		SI Motion Funktionsspezifikation (Prozessor 2) / SI Mtn Fkt_spez P2			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer16	
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	1	3		1	
Beschreibung:		Einstellung der Funktionsspezifikation für die sicheren Bewegungsüberwachungen.			
Wert:		1: Safety ohne Geber und Bremsrampe (SBR) 3: Safety ohne Geber mit Beschl_überw (SAM) / Verzögerungszeit			
Abhängigkeit:		Siehe auch: C30711			
Achtung:		Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.			

p9307		SI Motion Funktionskonfiguration (Prozessor 2) / SI Mtn Konfig P2			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0011 bin	
Beschreibung:		Einstellung der Funktionskonfiguration für Safe Motion Monitoring.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Erweiterte Meldungsquittierung	Ja	Nein	-
	01	Sollgeschwindigkeitsbegrenzung bei STOP	Nein	Ja	-
	F				
Abhängigkeit:		Siehe auch: C01711			
Achtung:		Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.			
Hinweis:		Zu Bit 00: Bei aktivierter Funktion kann durch An-/Abwahl von STO eine sichere Quittierung (Internal Event Acknowledge) durchgeführt werden.			

Zu Bit 01:


Bei aktivierter Funktion wird die wirksame Sollgeschwindigkeitsbegrenzung (CO: r9733) bei aktivem STOP F auf Null gesetzt.

p9309	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Prozessor 2) / SI Mtn Verh IL P2				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 0000 1111 1111 bin
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens von Safety-Funktionen und deren Rückmeldungen während Impulslöschung im geberlosen Betrieb.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	SSM während Impulslöschung und geberlos	Wird inaktiv	Bleibt aktiv	-
	08	SDI während Impulslöschung und geberlos	Wird inaktiv	Bleibt aktiv	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711				
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.				
	Zu Bit 00:				
	Bei zu kleiner AUS1- oder AUS3-Rücklaufzeit oder zu geringem Abstand zwischen SSM-Grenzdrehzahl und Abschaltendrehzahl kann es vorkommen, dass das Signal "Drehzahl unter Grenzwert" nicht auf 1 wechselt, weil kein Drehzahlwert unter der SSM-Grenze vor Eintreten der Impulslöschung abgetastet werden konnte. In diesem Fall ist die AUS1- oder AUS3-Rücklaufzeit bzw. der Abstand zwischen SSM-Grenzdrehzahl und Abschaltendrehzahl zu erhöhen.				
Hinweis:	SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)				
	SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)				
	Zu Bit 00:				
	Bei Bit = 1 und aktivierter Safety-Funktion SSM gilt:				
	- Während Impulslöschung wird die Überwachung abgeschaltet und das Rückmeldesignal zeigt 0-Signal an.				
	Bei Bit = 0 und aktivierter Safety-Funktion SSM gilt:				
	- Während Impulslöschung läuft die Überwachung weiter. Das zuletzt vor der Impulslöschung angezeigte Rückmeldesignal wird beibehalten und der Zustand STO eingenommen.				
	Zu Bit 08:				
	Bei Bit = 1 und aktivierter Safety-Funktion SDI gilt:				
	- Während Impulslöschung wird die Überwachung abgeschaltet und das Statussignal zeigt inaktiv an.				
	Bei Bit = 0 und aktivierter Safety-Funktion SDI gilt:				
	- Während Impulslöschung läuft die Überwachung weiter. Das Statussignal zeigt aktiv an und es wird der Zustand STO eingenommen.				

p9321[0...7]	SI Motion Getriebe Motor/Last Nenner (Prozessor 2) / SI Mtn Getr Nen P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2147000000	1
Beschreibung:	Einstellung des Nenners für das Getriebe zwischen Motor und Last.		
Index:	[0] = Getriebe 1 [1] = Getriebe 2 [2] = Getriebe 3 [3] = Getriebe 4 [4] = Getriebe 5 [5] = Getriebe 6 [6] = Getriebe 7 [7] = Getriebe 8		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9322		
Achtung:	Eine Umschaltung der Getriebestufen ist nicht möglich. Es ist immer Getriebe 1 (Index 0) aktiv.		

p9322[0...7]	SI Motion Getriebe Motor/Last Zähler (Prozessor 2) / SI Mtn Getr Zäh P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Zählers für das Getriebe zwischen Motor und Last.		
Index:	[0] = Getriebe 1 [1] = Getriebe 2 [2] = Getriebe 3 [3] = Getriebe 4 [4] = Getriebe 5 [5] = Getriebe 6 [6] = Getriebe 7 [7] = Getriebe 8		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9321		
Achtung:	Eine Umschaltung der Getriebestufen ist nicht möglich. Es ist immer Getriebe 1 (Index 0) aktiv.		
Hinweis:	Bei geberlosen Überwachungsfunktionen muss zum Zähler des Getriebeverhältnisses die Polpaarzahl multipliziert werden. Beispiel: Getriebeverhältnis 1:4, Polpaarzahl (r0313) = 2 --> p9321 = 1, p9322 = 8 (4 x 2)		
p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Prozessor 2) / SI Mtn SLS Gr P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.01 [1/min]	Max 100000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Grenzwerte für die Funktion "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS).		
Index:	[0] = Grenzwert SLS1 [1] = Grenzwert SLS2 [2] = Grenzwert SLS3 [3] = Grenzwert SLS4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9363, p9531 Siehe auch: C01714		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Prozessor 2) / SI Mtn Istw Tol P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 12.0000 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranz für den kreuzweisen Vergleich der Istposition zwischen Prozessor 1 und 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9542 Siehe auch: C01711		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	Bei einer Linearachse wird die Toleranz intern auf 10 mm begrenzt. Die Standardeinstellung von p9342 entspricht bei einer Konfiguration "Linearachse mit rotatorischem Motor" und Standardeinstellung von p9320, p9321 und p9322 einer Positionstoleranz auf der Motorseite von 36 °.		

p9345	SI Motion SSM Filterzeit (Prozessor 2) / SI Mtn SSM Filt P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2823
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Filterzeit für die SSM-Rückmeldung zur Erkennung des Stillstands (n < nx).		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	Die Filterzeit ist erst bei freigegebener Funktion wirksam (p9301.16 = p9501.16 = 1). Der Parameter ist im kreuzweisen Datenvergleich der beiden Überwachungskanäle enthalten. SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)		

p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Prozessor 2) / SI Mtn SSM v_gr P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2823
	Min 0.00 [1/min]	Max 100000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitsgrenze für die SSM-Rückmeldung zur Erkennung des Stillstands (n < nx). Bei Unterschreiten dieses Grenzwertes wird das Signal "SSM Rückmeldung aktiv" gesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9546		
Vorsicht:	Bei p9306 = 3 gilt: Nach Unterschreiten des eingestellten Schwellwerts wird die Funktion "SAM" ausgeschaltet.		
			
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)		

p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Prozessor 2) / SI Mtn SSM Hyst P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2823
	Min 0.0010 [1/min]	Max 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung 10.0000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitshysterese für die SSM-Rückmeldung zur Erkennung des Stillstands (n < nx).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	Die Geschwindigkeitshysterese ist erst bei freigegebener Funktion wirksam (p9301.16 = p9501.16 = 1). Der Parameter ist im kreuzweisen Datenvergleich der beiden Überwachungskanäle enthalten. SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)		

p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Prozessor 2) / SI Mtn SAM Tol P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitstoleranz für die Funktion "SAM".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9548 Siehe auch: C01706		

Achtung: Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.
Hinweis: SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)

p9351	SI Motion SLS-Umschaltung Verzögerungszeit (Prozessor 2) / SI Mtn SLS t P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2819, 2820
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die SLS-Umschaltung bei der Funktion "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS). Beim Übergang von einer größeren auf eine kleinere sicher begrenzte Geschwindigkeitsstufe bleibt innerhalb dieser Verzögerungszeit die "alte" Geschwindigkeitsstufe aktiv. Auch die Aktivierung von SLS aus dem Zustand "SLS inaktiv" erfolgt mit dieser Verzögerung.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9551		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9356	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Prozessor 2) / SI Mtn IL t_Ver P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2819
	Min 0.00 [µs]	Max 3600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 600000000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die sichere Impulslöschung nach STOP B / SS1. Bei geberlosen Bewegungsüberwachungsfunktionen mit sicherer Bremsrampenüberwachung (p9306 = 1) und zugleich freigegebener AUS3-Rampe (p9507.3 = 0) ist der Parameter wirkungslos.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9360, p9556 Siehe auch: C01701		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1)		
p9358	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Prozessor 2) / SI Mtn Abn t P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 5000000.00 [µs]	Max 100000000.00 [µs]	Werkseinstellung 40000000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Zeit für den Abnahmetestmodus. Dauert der Abnahmetestmodus länger als das eingestellte Zeitlimit, so wird der Modus automatisch beendet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9558 Siehe auch: C01799		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		

p9360	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Prozessor 2) / SI Mtn IL n_Ab P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 10.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Abschalt Drehzahl für die Impulslöschung. Unterhalb dieser Drehzahl wird "Stillstand" angenommen und bei STOP B / SS1 werden die Impulse gelöscht (durch Übergang zu STOP A).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9356, p9560		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	Bei Wert = 0 ist die Abschalt Drehzahl wirkungslos. SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1)		
p9363[0...3]	SI Motion SLS Stopreaktion (Prozessor 2) / SI Mtn SLS Stop P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Stopreaktion für die Funktion "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS). Diese Einstellungen gelten für die einzelnen Grenzwerte bei SLS.		
Wert:	0: STOP A 1: STOP B		
Index:	[0] = Grenzwert SLS1 [1] = Grenzwert SLS2 [2] = Grenzwert SLS3 [3] = Grenzwert SLS4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9331, p9563		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9364	SI Motion SDI Toleranz (Prozessor 2) / SI Mtn SDI Tol P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2824
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranz für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" (SDI). Diese Bewegung in die überwachte Richtung ist noch zulässig, bevor die Safety-Meldung C30716 ausgelöst wird.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9365, p9366 Siehe auch: C30716		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)		

p9365	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Prozessor 2) / SI Mtn SDI t P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2824
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" (SDI). Bei Anwahl der Funktion SDI ist noch maximal diese Zeit eine Bewegung in die überwachte Richtung zulässig, diese Zeit kann also zum Abbremsen einer bestehenden Bewegung verwendet werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9364, p9366 Siehe auch: C30716		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)		
p9366	SI Motion SDI Stopreaktion (Prozessor 2) / SI Mtn SDI Stop P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2824
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Stopreaktion für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" (SDI). Diese Einstellung gilt für beide Bewegungsrichtungen. Bei geberlosen Bewegungsüberwachungen (p9306 = 1) ist nur Wert 0 oder 1 erlaubt.		
Wert:	0: STOP A 1: STOP B		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9364, p9365 Siehe auch: C30716		
Hinweis:	SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)		
p9368	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Prozessor 2) / SI Mtn SAM v_gr P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitsgrenze für die Funktion "SAM". Nach Unterschreiten der eingestellten Geschwindigkeitsgrenze wird SAM ausgeschaltet.		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung) Bei p9568 = p9368 = 0 gilt: Es wirkt der Wert in p9546/p9346 (SSM) als Geschwindigkeitsgrenze für SAM.		
p9370	SI Motion Abnahmetestmodus (Prozessor 2) / SI Mtn Abn_mod P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung zur An-/Abwahl des Abnahmetestmodus.		

Wert:	0: [00 hex] Abnahmetestmodus abwählen 172: [AC hex] Abnahmetestmodus anwählen
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9358, r9371 Siehe auch: C01799
Hinweis:	Abnahmetestmodus kann nur dann angewählt werden, wenn die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen freigegeben sind (p9601.2/p9801.2).

r9371	SI Motion Abnahmeteststatus (Prozessor 2) / SI Mtn Abn_stat P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Status des Abnahmetestmodus.		
Wert:	0: [00 hex] Abn_modus inaktiv 12: [0C hex] Abn_modus nicht möglich wegen POWER ON Störung 13: [0D hex] Abn_modus nicht möglich wegen falscher Kennung in p9370 15: [0F hex] Abn_modus nicht möglich wegen abgelaufenem Abn_timer 172: [AC hex] Abn_modus aktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9358, p9370 Siehe auch: C01799		
p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Prozessor 2) / SI Mtn Ramp Bez P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 600.0000 [1/min]	Max 240000.0000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Bezugswerts zur Bestimmung der Bremsrampe. Die Steilheit der Bremsrampe hängt von p9381 (Bezugswert) und p9383 (Überwachungszeit) ab.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9382, p9383		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
p9382	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Prozessor 2) / SI Mtn Ramp t_V P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 10000.00 [µs]	Max 99000000.00 [µs]	Werkseinstellung 250000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit zur Überwachung der Bremsrampe. Nach der Verzögerungszeit wird die Überwachung der Bremsrampe gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9381, p9383		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
p9383	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Prozessor 2) / SI Mtn Ramp t_Ü P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 500.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 10000.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit zur Bestimmung der Bremsrampe. Die Steilheit der Bremsrampe hängt von p9381 (Bezugswert) und p9383 (Überwachungszeit) ab.		

Abhängigkeit: Siehe auch: p9381, p9382

Achtung: Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.

p9385 SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (MM) / Istw sl Tol MM

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min -1	Max 4	Werkseinstellung -1

Beschreibung: Einstellung der Toleranz der Plausibilitätsüberwachung von Strom und Spannungswinkel.
Ein größerer Wert bringt mehr Robustheit beim Reversieren mit kleinen Drehzahlen sowie im Feldschwäcbereich bei Lastsprüngen.

Eine Erhöhung bringt dann Vorteile, wenn Strom oder Spannung am Motor klein werden.

Abhängigkeit: Siehe auch: p9507

Siehe auch: F30681, C30711

Achtung: Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.

Eine Verringerung dieses Wertes kann die Istwerterfassung und die Plausibilitätsprüfung beeinträchtigen.

Eine Erhöhung des Wertes führt zur einer längeren Auswertungsverzögerung und zu einer größeren Geschwindigkeitsabweichung (r9787).

Hinweis: Der Parameter ist nur bei geberloser Istwerterfassung wirksam (p9506/p9306 = 1, 3).

Bei Synchronmotoren muss der Wert 4 eingestellt werden.

Zu Wert = -1:

- Bei Synchronmotoren wird automatisch mit Wert 4 gerechnet.

- Bei Asynchronmotoren wird automatisch mit Wert 0 gerechnet (wenn die Codenummer des Leistungsteils p0201[0] < 14000 ist, sonst mit Wert 2).

p9386 SI Motion Istwerterfassung geberlos Verzögerungszeit (P2) / Istw sl t_Ver P2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 5.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Verzögerungszeit für die Auswertung der geberlosen Istwerterfassung nach Impulsfreigabe.

Der Wert muss größer oder gleich der Magnetisierungszeit des Motors sein (p0346).

Abhängigkeit: Siehe auch: C30711

Vorsicht: Die Safety-Funktionalität ist erst nach Ablauf dieser Zeit vollständig gewährleistet.



Achtung: Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.

Eine Verkleinerung dieses Wertes kann Istwerterfassung und Plausibilitätsprüfung beeinträchtigen und zur Safety-Meldung C30711 mit Meldungswert 1041 oder 1042 führen.

Hinweis: Der Parameter ist nur bei geberloser Istwerterfassung wirksam (p9506/p9306 = 1, 3).

p9387 SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (P2) / Istw sl t_Filt P2

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 25000.00 [µs]

Beschreibung: Einstellung der Filterzeit für die Glättung des Istwertes bei geberloser Istwerterfassung.

Achtung: Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.

Ein größerer Wert für die Filterzeit bewirkt eine längere Reaktionszeit.

p9388	SI Motion Istwerterfassung Minimalstrom (P2) / Istw sl I_Min P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]
Beschreibung:	<p>Einstellung des Minimalstromes bei geberloser Istwerterfassung in Bezug zu 10 mA (d. h. 1 % = 10 mA).</p> <ul style="list-style-type: none"> - Der Wert muss vergrößert werden, wenn C30711 mit Meldungswert 1042 aufgetreten ist. - Der Wert muss verkleinert werden, wenn C30711 mit Meldungswert 1041 aufgetreten ist. <p>Für Synchronmotoren muss folgende Bedingung erfüllt sein: p0305 x p9783 >= p9388 x 1.2</p>		
Abhängigkeit:	<p>Siehe auch: r9785 Siehe auch: C30711</p>		
Achtung:	<p>Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben. Eine zu große Verringerung dieses prozentualen Wertes kann zu einer Safety-Meldung und zu einem ungenauen Istwert führen.</p>		
p9389	SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (P2) / Istw sl a_gr P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Beschleunigungsgrenze zum Filtern von Unstetigkeiten bei der Geschwindigkeit. Eine Erhöhung dieses prozentualen Wertes führt dazu, dass bei Beschleunigungsvorgängen Geschwindigkeitsspitzen auftreten können, die den realen Geschwindigkeitsverlauf nicht wiedergeben. Eine Verkleinerung dieses Wertes führt zu einer Dämpfung der Geschwindigkeitsspitzen bei Beschleunigungsvorgängen.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Der Wert muss vergrößert werden, wenn die Meldung C30711 mit Wert 1043 aufgetreten ist. - Der Wert muss verkleinert werden, wenn Beschleunigungsvorgänge zu überhöhter Safety-Istgeschwindigkeit geführt haben. 		
Abhängigkeit:	<p>Siehe auch: r9784 Siehe auch: C30711</p>		
Achtung:	<p>Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.</p>		
r9398[0...1]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 2) / SI Mtn Ist CRC P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	<p>Anzeige der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter der Bewegungsüberwachungsfunktionen (Ist-Prüfsumme) auf Prozessor 2.</p>		
Index:	<p>[0] = Prüfsumme über SI-Parameter für Bewegungsüberwachung [1] = Prüfsumme über SI-Parameter mit Hardware-Bezug</p>		
Abhängigkeit:	<p>Siehe auch: p9399</p>		

p9399[0...1]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 2) / SI Mtn Soll CRC P2				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min 0000 hex		Max FFFF FFFF hex		Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter der Bewegungsüberwachungsfunktionen (Soll-Prüfsumme) auf Prozessor 2.				
Index:	[0] = Prüfsumme über SI-Parameter für Bewegungsüberwachung [1] = Prüfsumme über SI-Parameter mit Hardware-Bezug				
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9398				
p9400	Speicherkarte sicher entfernen / Sp_karte entf				
	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Integer16
	Änderbar: T		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min 0		Max 100		Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung und Anzeige beim "Sicheren Entfernen" der Speicherkarte. Vorgehensweise: p9400 = 2 setzen führt zu Wert = 3 --> Ein sicheres Entfernen der Speicherkarte ist möglich. Nach dem Entfernen stellt sich automatisch Wert = 0 ein. p9400 = 2 setzen führt zu Wert = 100 --> Ein sicheres Entfernen der Speicherkarte ist nicht möglich. Das Entfernen kann zur Zerstörung des Dateisystems auf der Speicherkarte führen. Gegebenenfalls ist p9400 = 2 wiederholt zu setzen.				
Wert:	0: Keine Speicherkarte gesteckt 1: Speicherkarte ist gesteckt 2: "Sicheres Entfernen" der Speicherkarte anfordern 3: "Sicheres Entfernen" möglich 100: "Sicheres Entfernen" nicht möglich weil Zugriff				
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9401				
Achtung:	Das Entfernen der Speicherkarte ohne Anforderung (p9400 = 2) und Bestätigung (p9400 = 3) kann zur Zerstörung des Dateisystems auf der Speicherkarte führen. Die Speicherkarte ist dann nicht mehr funktionsfähig und muss getauscht werden.				
Hinweis:	Der Status beim "Sicheren Entfernen" der Speicherkarte wird in r9401 angezeigt. Zu Wert = 0, 1, 3, 100: Diese Werte können nur angezeigt und nicht eingestellt werden.				
r9401	Speicherkarte sicher entfernen Status / Sp_karte entf Stat				
	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min -		Max -		Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Status der Speicherkarte.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Speicherkarte gesteckt	Ja	Nein	-
	01	Speicherkarte aktiviert	Ja	Nein	-
	02	SIEMENS Speicherkarte	Ja	Nein	-
	03	Speicherkarte als USB-Datenträger von PC verwendet	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9400				

Hinweis:

Zu Bit 00 und Bit 01:

Bit 1/0 = 0/0: Keine Speicherkarte gesteckt (entspricht p9400 = 0).

Bit 1/0 = 0/1: "Sicheres Entfernen" möglich (entspricht p9400 = 3).

Bit 1/0 = 1/0: Zustand nicht möglich.

Bit 1/0 = 1/1: Speicherkarte ist gesteckt (entspricht p9400 = 1, 2, 100).

Zu Bit 00 und Bit 02:

Bit 2/0 = 0/0: Keine Speicherkarte gesteckt.

Bit 2/0 = 0/1: Speicherkarte gesteckt, aber keine SIEMENS Speicherkarte.

Bit 2/0 = 1/0: Zustand nicht möglich.

Bit 2/0 = 1/1: SIEMENS Speicherkarte gesteckt.

r9406[0...19]				PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen / PS Par_nr n übern			
Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16			
Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -			
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -			
Min		Max		Werkseinstellung			
-		-		-			
Beschreibung:		Anzeige der Parameter, die beim Lesen der Parametersicherungsdateien (PS-Dateien) aus dem nichtflüchtigen Speicher (z. B. Speicherkarte) nicht übernommen werden konnten. r9406[0] = 0 --> Alle Parameterwerte konnten fehlerfrei übernommen werden. r9406[0...x] > 0 --> Zeigt die Parameternummer in folgenden Fällen an: - Parameter, deren Wert nicht vollständig übernommen werden konnte. - Indizierte Parameter, bei denen mindestens 1 Index nicht übernommen werden konnte. Der erste nicht übernommene Index wird in r9407 angezeigt.					
Abhängigkeit:		Siehe auch: r9407, r9408					
Hinweis:		Alle Indizes von r9406 bis r9408 bezeichnen denselben Parameter. r9406[x] Parameternummer Parameter nicht übernommen r9407[x] Parameterindex Parameter nicht übernommen r9408[x] Fehlercode Parameter nicht übernommen					

r9407[0...19] PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen / PS Parameterindex			
Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-
Beschreibung:			
Anzeige des ersten Index der Parameter, die beim Lesen der Parametersicherungsdateien (PS-Dateien) aus dem nichtflüchtigen Speicher (z. B. Speicherkarte) nicht übernommen werden konnten.			
Wenn von einem indizierten Parameter mindestens ein Index nicht übernommen werden konnte, so wird die Parameternummer in r9406[n] angezeigt und der erste nicht übernommene Index in r9407[n].			
r9406[0] = 0			
--> Alle Parameterwerte konnten fehlerfrei übernommen werden.			
r9406[n] > 0			
--> Zeigt r9407[n] den ersten nicht übernommenen Index der Parameternummer r9406[n] an.			
Abhängigkeit:			
Siehe auch: r9406, r9408			
Hinweis:			
Alle Indizes von r9406 bis r9408 bezeichnen denselben Parameter.			
r9406[x] Parameternummer Parameter nicht übernommen			
r9407[x] Parameterindex Parameter nicht übernommen			
r9408[x] Fehlercode Parameter nicht übernommen			

r9408[0...19]	PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen / PS Fehlercode		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Nur für Siemens-interne Servicezwecke.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9406, r9407		
Hinweis:	Alle Indizes von r9406 bis r9408 bezeichnen denselben Parameter. r9406[x] Parameternummer Parameter nicht übernommen r9407[x] Parameterindex Parameter nicht übernommen r9408[x] Fehlercode Parameter nicht übernommen		
r9409	Anzahl zu sichernder Parameter / Anz Par zu sichern		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der geänderten und noch nicht gesicherten Parameter für dieses Antriebsobjekt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0971		
Achtung:	Systembedingt ist die Liste der zu sichernder Parameter nach folgenden Aktionen leer: - Download - Warmstart - Werkseinstellung In diesen Fällen kann ein neues Parameterspeichern angestoßen werden, welcher dann der Startpunkt für die Liste geänderter Parameter ist.		
Hinweis:	Die geänderten und noch zu sichernden Parameter werden intern in r9410 ... r9419 aufgelistet.		
r9450[0...29]	Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener Berechnung / Bez_änd Par n mögl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Parameter, deren Neuberechnung nach einer systeminternen Bezugswertänderung fehlgeschlagen ist.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07086		
r9451[0...29]	Einheitenumschaltung Angepasste Parameter / Einh_um Par		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Parameter, deren Parameterwert während einer Einheitenumschaltung angepasst werden musste.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07088		

r9451[0...29]	Einheitenumschaltung Angepasste Parameter / Einh_um Par		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Parameter, deren Parameterwert während einer Einheitenumschaltung angepasst werden musste.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F07088		
r9463	Makro aktuell / Makro akt		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	999999	-
Beschreibung:	Anzeige des eingestellten gültigen Makros.		
Hinweis:	Wenn ein von einem Makro gesetzter Parameter geändert ist, wird der Wert 0 angezeigt.		
r9481	BICO-Verschaltungen Anzahl / BICO Anzahl		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der BICO-Verschaltungen (Signalsenken).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9482, r9483		
Hinweis:	Die eingestellten BICO-Verschaltungen sind in r9482 und r9483 eingetragen.		
r9482[0...n]	BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter / BICO BI/CI-Par		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: r9481
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Signalsenken (Binektor-/Konnektoreingänge, BI/CI-Parameter). Die Anzahl der BICO-Verschaltungen wird in r9481 angezeigt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9483		
Hinweis:	Die Liste ist nach Signalquellen sortiert und wie folgt aufgebaut: r9842[0]: Verschaltung 1 (Signalsenke, BICO-codiert), r9843[0]: Verschaltung 1 (Signalquelle, BICO-codiert) r9842[1]: Verschaltung 2 (Signalsenke, BICO-codiert), r9843[1]: Verschaltung 2 (Signalquelle, BICO-codiert) ...		

r9483[0...n]	BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter / BICO BO/CO-Par		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: r9481
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Signalquellen (Binektor-/Konnektorausgänge, BO/CO-Parameter). Die Anzahl der BICO-Verschaltungen wird in r9481 angezeigt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9482		
Hinweis:	Die Liste ist nach Signalquellen sortiert und wie folgt aufgebaut: r9842[0]: Verschaltung 1 (Signalsenke, BICO-codiert), r9843[0]: Verschaltung 1 (Signalquelle, BICO-codiert) r9842[1]: Verschaltung 2 (Signalsenke, BICO-codiert), r9843[1]: Verschaltung 2 (Signalquelle, BICO-codiert) ...		
p9484	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen / BICO S_q such		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4294967295	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle (BO/CO-Parameter, BICO-codiert) zum Suchen in den Signalsenken. Es wird die Frage beantwortet: Wie oft ist eine Signalquelle im Antriebsobjekt verschaltet und ab welchem Index sind diese Verschaltungen abgelegt (r9482 und r9483)?		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9482, r9483, r9485, r9486		
p9484	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen / BICO S_q such		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4294967295	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle (BO/CO-Parameter, BICO-codiert) zum Suchen in den Signalsenken. Die zu suchende Signalquelle wird in p9484 eingestellt (BICO-codiert) und das Suchergebnis durch die Anzahl (r9485) und den ersten Index (r9486) angegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9482, r9483, r9485, r9486		
r9485	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Anzahl / BICO S_q such Anz		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der BICO-Verschaltungen zur gesuchten Signalquelle.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9482, r9483, p9484, r9486		
Hinweis:	Die zu suchende Signalquelle wird in p9484 eingestellt (BICO-codiert). Das Suchergebnis ist in r9482 und r9483 enthalten und wird durch die Anzahl (r9485) und den ersten Index (r9486) angegeben.		

r9486	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index / BICO S_q such Idx		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des ersten Index zur gesuchten Signalquelle.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9482, r9483, p9484, r9485		
Hinweis:	Die zu suchende Signalquelle wird in p9484 eingestellt (BICO-codiert). Das Suchergebnis ist in r9482 und r9483 enthalten und wird durch die Anzahl (r9485) und den ersten Index (r9486) angegeben.		
r9486	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index / BICO S_q such Idx		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des ersten Index zur gesuchten Signalquelle. Die zu suchende Signalquelle wird in p9484 eingestellt (BICO-codiert) und das Suchergebnis durch die Anzahl (r9485) und den ersten Index (r9486) angegeben.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9481, r9482, r9483, p9484, r9485		
Hinweis:	Die zu suchende Signalquelle wird in p9484 eingestellt (BICO-codiert). Das Suchergebnis ist in r9482 und r9483 enthalten und wird durch die Anzahl (r9485) und den ersten Index (r9486) angegeben.		
p9495	BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten / Verh bei deakt DO		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	2	0
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens für BICO-Verschaltungen zu nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekten. Auf dem nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekt befinden sich BO/CO-Parameter (Signalquelle).		
Wert:	0: Inaktiv 1: Verschaltungen speichern 2: Verschaltungen speichern und Werkseinstellung herstellen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9496, p9497, p9498, p9499 Siehe auch: A01318, A01507		
Hinweis:	Bei p9495 = 0 gilt: - Die Anzahl der Verschaltungen ist Null (p9497 = 0). Bei p9495 ungleich 0 gilt: - Die betroffenen BI/CI-Parameter werden in p9498[0...29] aufgelistet (Signalsenke). - Die zugehörigen BO/CO-Parameter werden in p9499[0...29] aufgelistet (Signalquelle).		

p9496	BICO Verhalten beim Aktivieren von Antriebsobjekten / Verh beim Akt DO		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens zum Aktivieren von BICO-Verschaltungen zu nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekten.		
Wert:	0: Inaktiv 1: Verschaltungen aus Liste wieder herstellen 2: Verschaltungen aus Liste löschen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9495, p9497, p9498, p9499 Siehe auch: A01318, A01507		
Hinweis:	Die betroffenen BI/CI-Parameter werden in p9498[0...29] aufgelistet (Signalsenke). Die zugehörigen BO/CO-Parameter werden in p9499[0...29] aufgelistet (Signalquelle). Nach p9496 = 1, 2 gilt: - p9497 = 0 - p9496 = 0		
p9497	BICO Verschaltungen zu deaktivierten Antriebsobjekten Anzahl / Versch Obj Anz		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Anzeige der Anzahl der gespeicherten BICO-Verschaltungen zu nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekten. Auf dem nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekt befinden sich BO/CO-Parameter (Signalquelle).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9495, p9496, p9498, p9499 Siehe auch: A01318, A01507		
p9498[0...29]	BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten / BI/CI zu deakt Obj		
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Anzeige der gespeicherten BI/CI-Parameter (Signalsenke), deren Quelle sich auf nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekten befindet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9495, p9496, p9497, p9499 Siehe auch: A01318, A01507		
Hinweis:	Eine BICO-Verschaltung (Signalsenke, Signalquelle) wird im gleichen Index von p9498 und p9499 angezeigt.		

p9499[0...29]		BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten / BO/CO zu deakt Obj			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
CU250S_V_CAN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0		
Beschreibung:	Anzeige der gespeicherten BO/CO-Parameter (Signalquelle), die sich auf nicht betriebsfähigen bzw. deaktivierten Antriebsobjekten befinden.				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9495, p9496, p9497, p9498 Siehe auch: A01318, A01507				
Hinweis:	Eine BICO-Verschaltung (Signalsenke, Signalquelle) wird im gleichen Index von p9498 und p9499 angezeigt.				
p9501		SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1) / SI Mtn Freigabe P1			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
CU250S_S_PN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Freigaben für die sicheren Bewegungsüberwachungen.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Freigabe SI Motion	Freigeben	Sperrern	-
	16	Freigabe SSM Hysterese und Filterung	Freigeben	Sperrern	2823
	17	Freigabe SDI	Freigeben	Sperrern	2824
	30	Freigabe F-DI in PROFIsafe Telegramm	Freigeben	Sperrern	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: F01682, F01683				
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Bei Bit 30 = 1 muss das PROFIsafe-Telegramm 900 im F-Host projiziert sein. SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)				
p9501		SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1) / SI Mtn Freigabe P1			
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_CAN					
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin		
Beschreibung:	Einstellung der Freigaben für die sicheren Bewegungsüberwachungen.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Freigabe SI Motion	Freigeben	Sperrern	-
	16	Freigabe SSM Hysterese und Filterung	Freigeben	Sperrern	2823
	17	Freigabe SDI	Freigeben	Sperrern	2824
Abhängigkeit:	Siehe auch: F01682, F01683				
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. Bei Bit 30 = 1 muss das PROFIsafe-Telegramm 900 im F-Host projiziert sein. SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)				

SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)

SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)

p9506	SI Motion Funktionsspezifikation (Prozessor 1) / SI Mtn Fkt_spez P1				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min 1		Max 3		Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Funktionsspezifikation für die sicheren Bewegungsüberwachungen.				
Wert:	1: Safety ohne Geber mit Bremsrampe (SBR) 3: Safety ohne Geber mit Beschl_überw (SAM) / Verzögerungszeit				
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711				

p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Prozessor 1) / SI Mtn Config P1				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min -		Max -		Werkseinstellung 0011 bin
Beschreibung:	Einstellung der Funktionskonfiguration für Safe Motion Monitoring.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Erweiterte Meldungsquittierung	Ja	Nein	-
	01	Sollgeschwindigkeitsbegrenzung bei STOP F	Nein	Ja	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711				
Hinweis:	Zu Bit 00: Bei aktivierter Funktion kann durch An-/Abwahl von STO eine sichere Quittierung (Internal Event Acknowledge) durchgeführt werden. Zu Bit 01: Bei aktivierter Funktion wird die wirksame Sollgeschwindigkeitsbegrenzung (CO: r9733) bei aktivem STOP F auf Null gesetzt.				

p9509	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Prozessor 1) / SI Mtn Verh IL P1				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min -		Max -		Werkseinstellung 0000 0000 1111 1111 bin
Beschreibung:	Einstellung des Verhaltens von Safety-Funktionen und deren Rückmeldungen während Impulslöschung im geberlosen Betrieb.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	SSM während Impulslöschung und geberlos	Wird inaktiv	Bleibt aktiv	-
	08	SDI während Impulslöschung und geberlos	Wird inaktiv	Bleibt aktiv	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711				
Achtung:	Zu Bit 00: Bei zu kleiner AUS1- oder AUS3-Rücklaufzeit oder zu geringem Abstand zwischen SSM-Grenzdrehzahl und Abschaltdrehzahl kann es vorkommen, dass das Signal "Drehzahl unter Grenzwert" nicht auf 1 wechselt, weil kein Drehzahlwert unter der SSM-Grenze vor Eintreten der Impulslöschung abgetastet werden konnte. In diesem Fall ist die AUS1- oder AUS3-Rücklaufzeit bzw. der Abstand zwischen SSM-Grenzdrehzahl und Abschaltdrehzahl zu erhöhen.				
Hinweis:	SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)				

Zu Bit 00:

Bei Bit = 1 und aktivierter Safety-Funktion SSM gilt:

- Während Impulslöschung wird die Überwachung abgeschaltet und das Rückmeldesignal zeigt 0-Signal an.

Bei Bit = 0 und aktivierter Safety-Funktion SSM gilt:

- Während Impulslöschung läuft die Überwachung weiter. Das zuletzt vor der Impulslöschung angezeigte Rückmeldesignal wird beibehalten und der Zustand STO eingenommen.

Zu Bit 08:

Bei Bit = 1 und aktivierter Safety-Funktion SDI gilt:


- Während Impulslöschung wird die Überwachung abgeschaltet und das Statussignal zeigt inaktiv an.

Bei Bit = 0 und aktivierter Safety-Funktion SDI gilt:

- Während Impulslöschung läuft die Überwachung weiter. Das Statussignal zeigt aktiv an und es wird der Zustand STO eingenommen.

p9521[0...7] SI Motion Getriebe Motor/Last Nenner (Prozessor 1) / SI Mtn Getr Nen P1			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Nenners für das Getriebe zwischen Motor und Last.		
Index:	[0] = Getriebe 1 [1] = Getriebe 2 [2] = Getriebe 3 [3] = Getriebe 4 [4] = Getriebe 5 [5] = Getriebe 6 [6] = Getriebe 7 [7] = Getriebe 8		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9522		
Achtung:	Eine Umschaltung der Getriebestufen ist nicht möglich. Es ist immer Getriebe 1 (Index 0) aktiv.		
p9522[0...7] SI Motion Getriebe Motor/Last Zähler (Prozessor 1) / SI Mtn Getr Zäh P1			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung des Zählers für das Getriebe zwischen Motor und Last.		
Index:	[0] = Getriebe 1 [1] = Getriebe 2 [2] = Getriebe 3 [3] = Getriebe 4 [4] = Getriebe 5 [5] = Getriebe 6 [6] = Getriebe 7 [7] = Getriebe 8		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9521		
Achtung:	Eine Umschaltung der Getriebestufen ist nicht möglich. Es ist immer Getriebe 1 (Index 0) aktiv.		
Hinweis:	Bei geberlosen Überwachungsfunktionen muss zum Zähler des Getriebeverhältnisses die Polpaarzahl multipliziert werden. Beispiel: Getriebeverhältnis 1:4, Polpaarzahl (r0313) = 2 --> p9521 = 1, p9522 = 8 (4 x 2)		

p9531[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Prozessor 1) / SI Mtn SLS Gr P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.01 [1/min]	Max 100000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Grenzwerte für die Funktion "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS).		
Index:	[0] = Grenzwert SLS1 [1] = Grenzwert SLS2 [2] = Grenzwert SLS3 [3] = Grenzwert SLS4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9563 Siehe auch: C01714		
Hinweis:	SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9533	SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Prozessor 1) / SI Mtn SLS Soll_gr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 80.000 [%]
Beschreibung:	Bewertungsfaktor zur Bestimmung der Sollwertgrenze aus der angewählten Istgeschwindigkeitsgrenze. Der aktive SLS-Grenzwert wird mit diesem Faktor bewertet und als Sollwertgrenze in r9733 zur Verfügung gestellt.		
Abhängigkeit:	Dieser Parameter muss nur bei den antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungsfunktionen (p9601.2 = 1) parametrisiert werden. $r9733[0] = p9531[x] \times p9533$ (von Lastseite auf Motorseite umgerechnet) $r9733[1] = -p9531[x] \times p9533$ (von Lastseite auf Motorseite umgerechnet) [x] = Angewählte SLS-Stufe Umrechnungsfaktor von Motorseite auf Lastseite: - Motortyp = rotatorisch und Achstyp = linear: $p9522 / (p9521 \times p9520)$ - Sonst: $p9522 / p9521$ Siehe auch: p9501, p9531, p9601		
Hinweis:	Die Auswahl der aktiven Istgeschwindigkeitsgrenze erfolgt über PROFIsafe. Bei einem STOP A, B wird in r9733 der Sollwert 0 vorgegeben. Bei p9533 = 0 wird die Sollgeschwindigkeitsbegrenzung deaktiviert und $r9733[0] = p1082$ sowie $r9733[1] = -p1082$ gesetzt. SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Prozessor 1) / SI Mtn Istw Tol P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 12.0000 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranz für den kreuzweisen Vergleich der Istposition zwischen Prozessor 1 und 2.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711		
Hinweis:	Bei einer Linearachse wird die Toleranz intern auf 10 mm begrenzt. Die Standardeinstellung von p9542 entspricht bei einer Konfiguration "Linearachse mit rotatorischem Motor" und Standardeinstellung von p9520, p9521 und p9522 einer Positionstoleranz auf der Motorseite von 36 °.		

p9545	SI Motion SSM Filterzeit (Prozessor 1) / SI Mtn SSM Filt P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2823
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Filterzeit für die SSM-Rückmeldung zur Erkennung des Stillstands (n < nx).		
Hinweis:	Die Filterzeit ist erst bei freigegebener Funktion wirksam (p9501.16 = 1). Der Parameter ist im kreuzweisen Datenvergleich der beiden Überwachungskanäle enthalten. SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)		
p9546	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Prozessor 1) / SI Mtn SSM v_gr P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2823
	Min 0.00 [1/min]	Max 100000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitsgrenze für die SSM-Rückmeldung zur Erkennung des Stillstands (n < nx). Bei Unterschreiten dieses Grenzwertes wird das Signal "SSM Rückmeldung aktiv" gesetzt.		
Vorsicht:	Bei p9506 = 3 gilt: Nach Unterschreiten des eingestellten Schwellwerts wird die Funktion "SAM" ausgeschaltet.		
			
Hinweis:	SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)		
p9547	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Prozessor 1) / SI Mtn SSM Hyst P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2823
	Min 0.0010 [1/min]	Max 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung 10.0000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitshysterese für die SSM-Rückmeldung zur Erkennung des Stillstands (n < nx).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711		
Hinweis:	Die Geschwindigkeitshysterese ist erst bei freigegebener Funktion wirksam (p9501.16 = 1). Der Parameter ist im kreuzweisen Datenvergleich der beiden Überwachungskanäle enthalten. SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)		
p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Prozessor 1) / SI Mtn SAM Tol P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Geschwindigkeitstoleranz für die Funktion "SAM".		
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01706		
Hinweis:	SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)		

p9551	SI Motion SLS-Umschaltung Verzögerungszeit (Prozessor 1) / SI Mtn SLS t P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2819, 2820
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die SLS-Umschaltung bei der Funktion "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS). Beim Übergang von einer größeren auf eine kleinere sicher begrenzte Geschwindigkeitsstufe bleibt innerhalb dieser Verzögerungszeit die "alte" Geschwindigkeitsstufe aktiv. Auch die Aktivierung von SLS aus dem nicht sicheren Betrieb erfolgt mit dieser Verzögerung.		
Hinweis:	SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9556	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Prozessor 1) / SI Mtn IL t_Ver P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2819
	Min 0.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 600000.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die sichere Impulslöschung nach STOP B. Bei geberlosen Bewegungsüberwachungsfunktionen mit sicherer Bremsrampenüberwachung (p9506 = 1) und zugleich freigegebener AUS3-Rampe (p9507.3 = 0) ist der Parameter wirkungslos.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9560 Siehe auch: C01701		
p9558	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Prozessor 1) / SI Mtn Abn t P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 5000.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 40000.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der maximalen Zeit für den Abnahmetestmodus. Dauert der Abnahmetestmodus länger als das eingestellte Zeitlimit, so wird der Modus automatisch beendet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01799		
p9559	SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Prozessor 1) / SI Mtn Dyn Timer		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [h]	Max 9000.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
Beschreibung:	Einstellung des Zeitintervalls für die Durchführung von Dynamisierung und Test der antriebsintegrierten Safety-Bewegungsüberwachungsfunktionen. Innerhalb der parametrisierten Zeit muss mindestens einmal ein Test der Sicherheitsfunktionen einschließlich der Abwahl der Funktion "STO" durchgeführt werden. Bei jeder Durchführung dieses Tests wird diese Überwachungszeit zurückgesetzt. Die Signalquelle zum Auslösen der Zwangsdynamisierung wird in p9705 eingestellt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9705 Siehe auch: A01697, C01798		
Hinweis:	STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)		

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Prozessor 1) / SI Mtn IL v_Ab P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 10.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung der Abschalt Drehzahl für die Impulslöschung. Unterhalb dieser Drehzahl wird "Stillstand" angenommen und bei STOP B / SS1 werden die Impulse gelöscht (durch Übergang zu STOP A).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9556		
Hinweis:	Bei Wert = 0 ist die Abschalt Drehzahl wirkungslos. SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1)		
p9563[0...3]	SI Motion SLS-spezifische Stopreaktion (Prozessor 1) / SI Mtn SLS Stop P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der SLS-spezifischen Stopreaktion für die Funktion "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS). Diese Einstellungen gelten für die einzelnen Grenzwerte bei SLS.		
Wert:	0: STOP A 1: STOP B		
Index:	[0] = Grenzwert SLS1 [1] = Grenzwert SLS2 [2] = Grenzwert SLS3 [3] = Grenzwert SLS4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9531		
Hinweis:	SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Prozessor 1) / SI Mtn SDI Tol P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2824
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranz für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" (SDI). Diese Bewegung in die überwachte Richtung ist noch zulässig, bevor die Safety-Meldung C01716 ausgelöst wird.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9565, p9566 Siehe auch: C01716		
Hinweis:	SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)		
p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Prozessor 1) / SI Mtn SDI t P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2824
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" (SDI). Bei Anwahl der Funktion SDI ist noch maximal diese Zeit eine Bewegung in die überwachte Richtung zulässig, diese Zeit kann also zum Abbremsen einer bestehenden Bewegung verwendet werden.		

Abhängigkeit: Siehe auch: p9564, p9566
 Siehe auch: C01716

Hinweis: SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

p9566	SI Motion SDI Stopreaktion (Prozessor 1) / SI Mtn SDI Stop P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2824
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

Beschreibung: Einstellung der Stopreaktion für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" (SDI).
 Diese Einstellung gilt für beide Bewegungsrichtungen.

Wert: 0: STOP A
 1: STOP B

Abhängigkeit: Siehe auch: p9564, p9565
 Siehe auch: C01716

Hinweis: SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

p9568	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Prozessor 1) / SI Mtn SAM v_gr P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

Beschreibung: Einstellung der Geschwindigkeitsgrenze für die Funktion "SAM".
 Nach Unterschreiten der eingestellten Geschwindigkeitsgrenze wird SAM ausgeschaltet.

Hinweis: SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)
 SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)
 Bei p9568 = p9368 = 0 gilt:
 Es wirkt der Wert in p9546/p9346 (SSM) als Geschwindigkeitsgrenze für SAM.

p9570	SI Motion Abnahmetestmodus (Prozessor 1) / SI Mtn Abn_mod P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

Beschreibung: Einstellung zur An-/Abwahl des Abnahmetestmodus.

Wert: 0: [00 hex] Abnahmetestmodus abwählen
 172: [AC hex] Abnahmetestmodus anwählen

Abhängigkeit: Siehe auch: p9558, r9571, p9601
 Siehe auch: C01799

Hinweis: Abnahmetestmodus kann nur dann angewählt werden, wenn die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen freigegeben sind (p9601.2/p9801.2).

r9571	SI Motion Abnahmeteststatus (Prozessor 1) / SI Mtn Abn_status		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung -

Beschreibung: Anzeige des Status des Abnahmetestmodus.

Wert:

- 0: [00 hex] Abn_modus inaktiv
- 12: [0C hex] Abn_modus nicht möglich wegen POWER ON Störung
- 13: [0D hex] Abn_modus nicht möglich wegen falscher Kennung in p9570
- 15: [0F hex] Abn_modus nicht möglich wegen abgelaufenem Abn_timer
- 172: [AC hex] Abn_modus aktiv

Abhängigkeit: Siehe auch: p9558, p9570
Siehe auch: C01799

p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Prozessor 1) / SI Mtn Ramp Bez P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 600.0000 [1/min]	Max 240000.0000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [1/min]
Beschreibung:	Einstellung des Bezugswerts zur Bestimmung der Bremsrampe. Die Steilheit der Bremsrampe hängt von p9581 (Bezugswert) und p9583 (Überwachungszeit) ab.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9582, p9583		

p9582	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Prozessor 1) / SI Mtn Ramp t P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 10.00 [ms]	Max 99000.00 [ms]	Werkseinstellung 250.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit zur Überwachung der Bremsrampe. Nach der Verzögerungszeit wird die Überwachung der Bremsrampe gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9581, p9583		

p9583	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Prozessor 1) / SI Mtn Ramp t_Ü P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.50 [s]	Max 3600.00 [s]	Werkseinstellung 10.00 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit zur Bestimmung der Bremsrampe. Die Steilheit der Bremsrampe hängt von p9581 (Bezugswert) und p9583 (Überwachungszeit) ab.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9581, p9582		

p9585	SI Motion Istwerterfassung geberlos Fehlertoleranz (CU) / Istw si Tol CU		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -1	Max 4	Werkseinstellung -1
Beschreibung:	Einstellung der Toleranz der Plausibilitätsüberwachung von Strom und Spannungswinkel. Ein größerer Wert bringt mehr Robustheit beim Reversieren mit kleinen Drehzahlen sowie im Feldschwäcbereich bei Lastsprüngen. Eine Erhöhung bringt dann Vorteile, wenn Strom oder Spannung am Motor klein werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9787 Siehe auch: F01681, C01711		

- Achtung:** Eine Verringerung dieses Wertes kann die Istwerterfassung und die Plausibilitätsprüfung beeinträchtigen. Eine Erhöhung des Wertes führt zur einer längeren Auswertungsverzögerung und zu einer größeren Geschwindigkeitsabweichung (r9787).
- Hinweis:** Der Parameter ist nur bei geberloser Istwerterfassung wirksam (p9506/p9306 = 1, 3).
Bei Synchronmotoren muss der Wert 4 eingestellt werden.
Zu Wert = -1:
- Bei Synchronmotoren wird automatisch mit Wert 4 gerechnet.
- Bei Asynchronmotoren wird automatisch mit Wert 0 gerechnet (wenn die Codenummer des Leistungsteils p0201[0] < 14000 ist, sonst mit Wert 2).

p9586 SI Motion Istwerterfassung geberlos Verzögerungszeit (P1) / Istw sl t_Ver P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 5.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Verzögerungszeit für die Auswertung der geberlosen Istwerterfassung nach Impulsfreigabe. Der Wert muss größer oder gleich der Magnetisierungszeit des Motors sein (p0346).

Abhängigkeit: Siehe auch: C01711

Vorsicht: Die Safety-Funktionalität ist erst nach Ablauf dieser Zeit vollständig gewährleistet.



Achtung: Eine Verkleinerung dieses Wertes kann Istwerterfassung und Plausibilitätsprüfung beeinträchtigen und zur Safety-Meldung C01711 mit Meldungswert 1041 oder 1042 führen.

Hinweis: Der Parameter ist nur bei geberloser Istwerterfassung wirksam (p9506/p9306 = 1, 3).

p9587 SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (P1) / Istw sl t_Filt P1

Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 25.00 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Filterzeit für die Glättung des Istwertes bei geberloser Istwerterfassung.

Achtung: Ein größerer Wert für die Filterzeit bewirkt eine längere Reaktionszeit.

p9588 SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (P1) / Istw sl I_Min P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

Beschreibung: Einstellung des Minimalstromes bei geberloser Istwerterfassung in Bezug zu 10 mA (d. h. 1 % = 10 mA).
- Der Wert muss vergrößert werden, wenn C01711 mit Meldungswert 1042 aufgetreten ist.
- Der Wert muss verkleinert werden, wenn C01711 mit Meldungswert 1041 aufgetreten ist.
Für Synchronmotoren muss folgende Bedingung erfüllt sein:

$$|p0305 \times p9783| \geq p9588 \times 1.2$$

Abhängigkeit: Siehe auch: r9785

Siehe auch: C01711

Achtung: Eine zu große Verringerung dieses prozentualen Wertes kann zu einer Safety-Meldung und zu einem ungenauen Istwert führen.

p9589	SI Motion Istwerterfassung geberlos Beschleunigungsgrenze (P1) / Istw sl a_gr P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Beschleunigungsgrenze zum Filtern von Unstetigkeiten bei der Geschwindigkeit.</p> <p>Eine Erhöhung dieses prozentualen Wertes führt dazu, dass bei Beschleunigungsvorgängen Geschwindigkeitsspitzen auftreten können, die den realen Geschwindigkeitsverlauf nicht wiedergeben.</p> <p>Eine Verkleinerung dieses Wertes führt zu einer Dämpfung der Geschwindigkeitsspitzen bei Beschleunigungsvorgängen.</p> <p>- Der Wert muss vergrößert werden, wenn die Meldung C01711 mit Wert 1043 aufgetreten ist.</p> <p>- Der Wert muss verkleinert werden, wenn Beschleunigungsvorgänge zu überhöhter Safety-Istgeschwindigkeit geführt haben.</p>		
Abhängigkeit:	<p>Siehe auch: r9784</p> <p>Siehe auch: C01711</p>		
r9590[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Prozessor 1) / SI Mtn Version P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Safety Integrated Version für die sicheren Bewegungsüberwachungen.		
Index:	<p>[0] = Safety Version (major release)</p> <p>[1] = Safety Version (minor release)</p> <p>[2] = Safety Version (baselevel or patch)</p> <p>[3] = Safety Version (hotfix)</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9770		
Hinweis:	<p>Beispiel:</p> <p>r9590[0] = 2, r9590[1] = 60, r9590[2] = 1, r9590[3] = 0 --> SI Motion Version V02.60.01.00</p>		
p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 1) / SI Freigabe Fkt P1		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_PN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
Beschreibung:	<p>Einstellung der Freigaben für die antriebsintegrierten sicheren Funktionen und Art der Anwahl auf Prozessor 1.</p> <p>In Abhängigkeit von den verwendeten Control Unit und Power Module ist nur eine Auswahl der nachfolgend aufgelisteten Einstellungen zulässig:</p> <p>0000 hex:</p> <p>Antriebsintegrierte Sicherheitsfunktionen gesperrt (keine Safety Funktion).</p> <p>0001 hex:</p> <p>Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.0 = 1).</p> <p>0004 hex:</p> <p>Erweiterte Funktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.5 = 1).</p> <p>0008 hex:</p> <p>Basisfunktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1).</p>		

0009 hex:

Basisfunktionen über PROFIsafe und Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1).

000C hex:

Erweiterte Funktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).

000D hex:

Erweiterte Funktionen über PROFIsafe und Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO über Klemmen freigegeben (Prozessor 1)	Freigegeben	Sperren	2810
	02	Antr_integ Bew_überw freigegeben (Prozessor 1)	Freigegeben	Sperren	-
	03	PROFIsafe freigegeben (Prozessor 1)	Freigegeben	Sperren	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r9771, p9801

Hinweis: Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.
STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment).

p9601 SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 1) / SI Freigabe Fkt P1

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_CAN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 bin

Beschreibung: Einstellung der Freigaben für die antriebsintegrierten sicheren Funktionen und Art der Anwahl auf Prozessor 1.
In Abhängigkeit von den verwendeten Control Unit und Power Module ist nur eine Auswahl der nachfolgend aufgelisteten Einstellungen zulässig:

0000 hex:

Antriebsintegrierte Sicherheitsfunktionen gesperrt (keine Safety Funktion).

0001 hex:

Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.0 = 1).

0004 hex:

Erweiterte Funktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.5 = 1).

0008 hex:

Basisfunktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1).

0009 hex:

Basisfunktionen über PROFIsafe und Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1).

000C hex:

Erweiterte Funktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).

000D hex:

Erweiterte Funktionen über PROFIsafe und Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO über Klemmen freigegeben (Prozessor 1)	Freigegeben	Sperren	2810
	02	Antr_integ Bew_überw freigegeben (Prozessor 1)	Freigegeben	Sperren	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r9771, p9801

Hinweis: Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.
STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment).

p9602	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Prozessor 1) / SI Freigabe SBC P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2814
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Freigabe für die Funktion "Sichere Bremsenansteuerung" (SBC) auf Prozessor 1.		
Wert:	0: SBC sperren 1: SBC freigeben		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9802		
Hinweis:	<p>Die Funktion "Sichere Bremsenansteuerung" wird erst aktiv, wenn mindestens eine Safety-Überwachungsfunktion freigegeben ist (d. h. p9501 ungleich 0 und/oder p9601 ungleich 0).</p> <p>Die Parametrierung "Keine Motorhaltebremse vorhanden" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1215 = 0, p9602 = p9802 = 1) bei nicht vorhandener Motorhaltebremse ist nicht sinnvoll.</p> <p>Die Parametrierung "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung, Anschluss über BICO" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1215 = 3, p9602 = p9802 = 1) ist nicht sinnvoll.</p> <p>Die Parametrierung "Motorhaltebremse ohne Rückmeldungen" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1278 = 1, p9602 = p9802 = 1) ist nicht zulässig.</p> <p>SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung)</p>		
p9610	SI PROFIsafe-Adresse (Prozessor 1) / SI PROFIsafe P1		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0000 hex	Max FFFE hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der PROFIsafe-Adresse für Prozessor 1.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9810		
p9650	SI F-DI-Umschaltung Toleranzzeit (Prozessor 1) / SI F-DI_Um Tol P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2810
	Min 0.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
Beschreibung:	<p>Einstellung der Toleranzzeit für die Umschaltung des fehlersicheren Digitaleingangs für STO auf Prozessor 1.</p> <p>Aufgrund der unterschiedlichen Laufzeiten in den beiden Überwachungskanälen wird eine F-DI-Umschaltung nicht gleichzeitig wirksam. Nach einer F-DI-Umschaltung wird während dieser Toleranzzeit kein kreuzweiser Vergleich von dynamischen Daten durchgeführt.</p>		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9850		
Hinweis:	<p>Beim kreuzweisen Datenvergleich zwischen p9650 und p9850 wird eine Differenz von einem Safety-Überwachungstakt toleriert.</p> <p>Die parametrierte Zeit wird intern auf ein ganzzahliges Vielfaches des Überwachungstaktes gerundet.</p> <p>F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)</p>		

p9651	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Prozessor 1) / SI STO t_Entpr P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Entprellzeit für den fehlersicheren Digitaleingang zur Ansteuerung von STO/SBC/SS1. Die Entprellzeit wird auf ganze Millisekunden gerundet.		
Hinweis:	Die Entprellzeit wird auf ganze Millisekunden gerundet. Sie gibt die maximale Zeitdauer eines Störimpulses an den fehlersicheren Digitaleingängen an, der keine Rückwirkungen auf die Anwahl oder Abwahl der Safety Basic Functions zur Folge hat. Beispiel: Entprellzeit = 1 ms: Störimpulse von 1 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 2 ms werden verarbeitet. Entprellzeit = 3 ms: Störimpulse von 3 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 4 ms werden verarbeitet.		
p9652	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Prozessor 1) / SI Stop 1 t_Ver P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [s]	Max 300.00 [s]	Werkseinstellung 0.00 [s]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit der Impulslöschung für die Funktion "Safe Stop 1" (SS1) auf Prozessor 1 zum Abbremsen an der AUS3-Rücklauframpe (p1135).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1135, p9852		
Hinweis:	Beim kreuzweisen Datenvergleich zwischen p9652 und p9852 wird eine Differenz von einem Safety-Überwachungstakt toleriert. Die parametrisierte Zeit wird intern auf ein ganzzahliges Vielfaches des Überwachungstaktes gerundet. SS1: Safe Stop 1 (entspricht Stop Kategorie 1 nach EN60204)		
p9659	SI Zwangsdynamisierung Timer / SI Zwangsdyn Timer		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2810
	Min 0.00 [h]	Max 9000.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
Beschreibung:	Einstellung des Zeitintervalls für die Durchführung von Dynamisierung und Test der Safety-Abschaltpfade. Innerhalb der parametrisierten Zeit muss mindestens einmal eine Abwahl von STO durchgeführt werden. Bei jeder STO-Abwahl wird die Überwachungszeit zurückgesetzt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A01699		
Hinweis:	STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)		
r9660	SI Zwangsdynamisierung Restzeit / SI Zwangsdyn Rest		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [h]	Max - [h]	Werkseinstellung - [h]
Beschreibung:	Anzeige der Restzeit bis zur Durchführung von Dynamisierung und Test der Safety-Abschaltpfade.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: A01699		

p9700	SI Kopierfunktion / SI Kopierfunktion		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00D0 hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung zum Starten der gewünschten Kopierfunktion. Nach dem Starten werden die entsprechenden Parameter von Prozessor 1 zum Prozessor 2 kopiert. Nach Beendigung des Kopiervorgangs wird der Parameter automatisch auf Null zurückgesetzt.		
Wert:	0: [00 hex] Kopierfunktion beendet 29: [1D hex] Kopierfunktion Node-Identifizieren starten 87: [57 hex] Kopierfunktion SI-Parameter starten 208: [D0 hex] Kopierfunktion SI-Basic-Parameter starten		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r3996		
Achtung:	Beim Kopieren der Parameter kann es zu kurzzeitigen Kommunikationsunterbrechungen kommen.		
Hinweis:	Zu Wert = 57 hex und D0 hex: Dieser Wert kann nur eingestellt werden, wenn der Safety-Inbetriebnahmemodus eingestellt ist und das Safety Integrated Passwort eingegeben wurde. Zu Wert = D0 hex: Nach dem Starten der Kopierfunktion werden folgende Parameter kopiert: p9601 --> p9801, p9610 --> 9810, p9650 --> p9850, p9651 --> p9851		
p9701	SI Datenänderung bestätigen / SI Daten bestätigen		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95), U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 00EC hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung zur Übernahme der Soll-Prüfsummen aus den zugehörigen Ist-Prüfsummen nach Änderungen (SI-Parameter, Hardware). Nach Übernahme der Soll-Prüfsummen wird der Parameter automatisch auf Null zurückgesetzt.		
Wert:	0: [00 hex] Daten unverändert 172: [AC hex] Datenänderung gesamt bestätigen 220: [DC hex] SI-Basic Parameteränderung bestätigen 236: [EC hex] Hardware-CRC bestätigen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9398, p9399, r9728, p9729, r9798, p9799, r9898, p9899		
Hinweis:	Zu Wert = AC und DC hex: Diese Werte können nur eingestellt werden, wenn der Safety-Inbetriebnahmemodus eingestellt ist und das Safety Integrated Passwort eingegeben wurde.		
p9705	BI: SI Motion Teststop Signalquelle / SI Mtn Teststop		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2837
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Teststop der sicheren Bewegungsüberwachungen.		

r9708[0...5]	SI Motion Diagnose sichere Position / SI Mtn sichere Pos			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2822, 2836	
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]	
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen lastseitigen Istwerte der beiden Überwachungskanäle und deren Differenz.			
Index:	[0] = Lastseitiger Istwert auf CU [1] = Lastseitiger Istwert auf zweitem Kanal [2] = Lastseitige Istwertdifferenz CU - zweiter Kanal [3] = Lastseitige maximale Istwertdifferenz CU - zweiter Kanal [4] = Lastseitiger Istwert als sichere Position über PROFIsafe [5] = Lastseitige zusätzliche Istwertdifferenz CU - zweiter Kanal			
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9713			
Hinweis:	Zu Index 0: Die Anzeige des lastseitigen Lageistwertes auf Prozessor 1 wird im Überwachungstakt aktualisiert. Zu Index 1: Die Anzeige des lastseitigen Lageistwertes auf Prozessor 2 wird im KDV-Takt (r9724) aktualisiert und erfolgt um einen KDV-Takt verzögert. Zu Index 2: Die Differenz zwischen dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 1 und dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 2 wird im KDV-Takt (r9724) aktualisiert und erfolgt um einen KDV-Takt verzögert. Zu Index 3: Die maximale Differenz zwischen dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 1 und dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 2. Zu Index 4: Der Inhalt entspricht dem Wert in Index 0. KDV: Kreuzweiser Datenvergleich			

r9710[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1 / SI Mtn Erg_liste 1																																																																															
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32																																																																													
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -																																																																													
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -																																																																													
	Min -	Max -	Werkseinstellung -																																																																													
Beschreibung:	Anzeige der Ergebnisliste 1, die beim kreuzweisen Datenvergleich zwischen den beiden Überwachungskanälen zum Fehler geführt hat.																																																																															
Index:	[0] = Ergebnisliste Prozessor 2 [1] = Ergebnisliste Prozessor 1																																																																															
Bitfeld:	<table><tr><th>Bit</th><th>Signalname</th><th>1-Signal</th><th>0-Signal</th><th>FP</th></tr><tr><td>06</td><td>Istwert > Obergrenze SLS1</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>07</td><td>Istwert > Untergrenze SLS1</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>08</td><td>Istwert > Obergrenze SLS2</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>09</td><td>Istwert > Untergrenze SLS2</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>10</td><td>Istwert > Obergrenze SLS3</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>11</td><td>Istwert > Untergrenze SLS3</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>12</td><td>Istwert > Obergrenze SLS4</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>13</td><td>Istwert > Untergrenze SLS4</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>16</td><td>Istwert > Obergrenze SAM/SBR</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>17</td><td>Istwert > Untergrenze SAM/SBR</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>18</td><td>Istwert > Obergrenze SDI positiv</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>19</td><td>Istwert > Untergrenze SDI positiv</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>20</td><td>Istwert > Obergrenze SDI negativ</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr><tr><td>21</td><td>Istwert > Untergrenze SDI negativ</td><td>Ja</td><td>Nein</td><td>-</td></tr></table>	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP	06	Istwert > Obergrenze SLS1	Ja	Nein	-	07	Istwert > Untergrenze SLS1	Ja	Nein	-	08	Istwert > Obergrenze SLS2	Ja	Nein	-	09	Istwert > Untergrenze SLS2	Ja	Nein	-	10	Istwert > Obergrenze SLS3	Ja	Nein	-	11	Istwert > Untergrenze SLS3	Ja	Nein	-	12	Istwert > Obergrenze SLS4	Ja	Nein	-	13	Istwert > Untergrenze SLS4	Ja	Nein	-	16	Istwert > Obergrenze SAM/SBR	Ja	Nein	-	17	Istwert > Untergrenze SAM/SBR	Ja	Nein	-	18	Istwert > Obergrenze SDI positiv	Ja	Nein	-	19	Istwert > Untergrenze SDI positiv	Ja	Nein	-	20	Istwert > Obergrenze SDI negativ	Ja	Nein	-	21	Istwert > Untergrenze SDI negativ	Ja	Nein	-				
Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP																																																																												
06	Istwert > Obergrenze SLS1	Ja	Nein	-																																																																												
07	Istwert > Untergrenze SLS1	Ja	Nein	-																																																																												
08	Istwert > Obergrenze SLS2	Ja	Nein	-																																																																												
09	Istwert > Untergrenze SLS2	Ja	Nein	-																																																																												
10	Istwert > Obergrenze SLS3	Ja	Nein	-																																																																												
11	Istwert > Untergrenze SLS3	Ja	Nein	-																																																																												
12	Istwert > Obergrenze SLS4	Ja	Nein	-																																																																												
13	Istwert > Untergrenze SLS4	Ja	Nein	-																																																																												
16	Istwert > Obergrenze SAM/SBR	Ja	Nein	-																																																																												
17	Istwert > Untergrenze SAM/SBR	Ja	Nein	-																																																																												
18	Istwert > Obergrenze SDI positiv	Ja	Nein	-																																																																												
19	Istwert > Untergrenze SDI positiv	Ja	Nein	-																																																																												
20	Istwert > Obergrenze SDI negativ	Ja	Nein	-																																																																												
21	Istwert > Untergrenze SDI negativ	Ja	Nein	-																																																																												
Abhängigkeit:	Siehe auch: C01711																																																																															

Hinweis: SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)
 SBR: Safe Brake Ramp (Sichere Bremsrampenüberwachung)
 SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)

r9712 CO: SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig (Prozessor 1) / SI Mtn s_istmot P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des aktuellen motorseitigen Lageistwertes für die Bewegungsüberwachungen auf Prozessor 1.

Hinweis: Die Anzeige wird im Safety-Überwachungstakt aktualisiert.

r9713[0...5] CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig / SI Mtn s_ist last

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der aktuellen lastseitigen Istwerte der beiden Überwachungskanäle und deren Differenz.

Index:
 [0] = Lastseitiger Istwert auf Prozessor 1 (P1)
 [1] = Lastseitiger Istwert auf Prozessor 2 (P2)
 [2] = Lastseitige Istwertdifferenz P1 - P2
 [3] = Lastseitige maximale Istwertdifferenz P1 - P2
 [4] = Lastseitiger Istwert als sichere Position über PROFIsafe
 [5] = Lastseitige zusätzliche Istwertdifferenz CU - zweiter Kanal

Abhängigkeit: Siehe auch: r9708, r9724

Hinweis: Die Werte dieses Parameters werden in r9708 mit Einheit angezeigt (mm bzw. Grad).

Die Anzeige wird im Safety-Überwachungstakt aktualisiert.

Zu Index 0:

Die Anzeige des lastseitigen Lageistwertes auf Prozessor 1 wird im Überwachungstakt aktualisiert.

Zu Index 1:

Die Anzeige des lastseitigen Lageistwertes auf Prozessor 2 wird im KDV-Takt (r9724) aktualisiert und erfolgt um einen KDV-Takt verzögert.

Zu Index 2:

Die Differenz zwischen dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 1 und dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 2 wird im KDV-Takt (r9724) aktualisiert und erfolgt um einen KDV-Takt verzögert.

Zu Index 3:

Die maximale Differenz zwischen dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 1 und dem lastseitigen Lageistwert auf Prozessor 2.

Zu Index 4:

Der Inhalt entspricht dem Wert in Index 0.

KDV: Kreuzweiser Datenvergleich

r9714[0...2] CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit (Prozessor 1) / SI Mtn Diag v P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Anzeige von aktuellen Geschwindigkeitswerten für die Bewegungsüberwachungen auf Prozessor 1.

Index:	[0] = Lastseitiger Geschwindigkeitswert auf Prozessor 1 [1] = Aktuelle SAM/SBR-Geschwindigkeitsgrenze auf Prozessor 1 [2] = Aktuelle SLS-Geschwindigkeitsgrenze auf Prozessor 1
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9732
Achtung:	Zu Index 2: Diese SLS-Geschwindigkeitsgrenze kann durch Umrechnungen in das interne Überwachungsformat von der vorgegebenen SLS-Geschwindigkeitsgrenze abweichen (siehe r9732).
Hinweis:	Die Anzeige wird im Safety-Überwachungstakt aktualisiert.

r9720.0...13 CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Steuersignale / SI Mtn integ STW

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2840, 2855
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Ansteuersignale für die sicheren antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungsfunktionen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Abwahl STO	Ja	Nein	-
	01	Abwahl SS1	Ja	Nein	-
	04	Abwahl SLS	Ja	Nein	-
	07	Quittierung	Flanke aktiv	Nein	-
	09	Auswahl SLS Bit 0	Gesetzt	Nicht gesetzt	-
	10	Auswahl SLS Bit 1	Gesetzt	Nicht gesetzt	-
	12	Abwahl SDI positiv	Ja	Nein	2824
	13	Abwahl SDI negativ	Ja	Nein	2824

Hinweis: Dieser Parameter wird nur bei aktivierten SI Motion Funktionen mit aktuellen Werten versorgt. Bei Safety Integrated Basic Functions (STO) ist der Wert gleich Null.

r9722.0...15 CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale / SI Mtn integ Stat

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2840, 2855
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Statussignale für die antriebsintegrierten sicheren Bewegungsüberwachungsfunktionen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO oder Sichere Impulslöschung aktiv	Ja	Nein	-
	01	SS1 aktiv	Ja	Nein	-
	04	SLS aktiv	Ja	Nein	-
	07	Internes Ereignis	Nein	Ja	-
	09	Aktive SLS-Stufe Bit 0	Gesetzt	Nicht gesetzt	-
	10	Aktive SLS-Stufe Bit 1	Gesetzt	Nicht gesetzt	-
	12	SDI positiv aktiv	Ja	Nein	2824
	13	SDI negativ aktiv	Ja	Nein	2824
	15	SSM (Drehzahl unter Grenzwert)	Ja	Nein	2823

Achtung: Zu Bit 07:
Ein internes Ereignis wird angezeigt, wenn ein STOP A ... F aktiv ist.
Der Signalzustand verhält sich gegensätzlich zur PROFIsafe-Norm.

Hinweis: Dieser Parameter wird nur bei aktivierten SI Motion Funktionen mit aktuellen Werten versorgt. Bei Safety Integrated Basic Functions (STO) ist der Wert gleich Null.

r9723.0...16	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale / SI Mtn integ Diag				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
	Min		Max	Werkseinstellung	
	-		-	-	
Beschreibung:	Anzeige der Diagnosesignale für die antriebsintegrierten sicheren Bewegungsüberwachungsfunktionen.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Dynamisierung erforderlich	Ja	Nein	-
	01	STOP F und anschließend STOP B aktiv	Ja	Nein	-
	02	Kommunikationsausfall	Ja	Nein	-
	03	Istwerterfassung liefert gültigen Wert	Ja	Nein	-
	04	Geberlose Istwerterfassung nach Verfahren für U/f-Steuerung	Ja	Nein	-
	09	Sichere Impulslöschung aktiv	Ja	Nein	-
	12	Teststop aktiv	Ja	Nein	-
	16	SAM/SBR aktiv	Ja	Nein	-
Hinweis:	Zu Bit 01: Dieses Bit kann genutzt werden, um ein steuerungsgeführtes ESR durchzuführen. ESR: Extended Stop and Retract (Erweitertes Stillsetzen und Rückziehen) SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung) SBR: Safe Brake Ramp (Sichere Bremsrampenüberwachung)				

r9724	SI Motion Kreuzvergleichstakt / SI Mtn KDV-Takt				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
	Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
	Min		Max	Werkseinstellung	
	- [ms]		- [ms]	- [ms]	
Beschreibung:	Anzeige des Kreuzvergleichstaktes. Der Wert gibt die Taktzeit an, mit der jeder einzelne KDV-Wert zwischen den beiden Überwachungskanälen verglichen wird.				
Hinweis:	KDV: Kreuzweiser Datenvergleich				

r9725[0...2]	SI Motion Diagnose STOP F / SI Mtn Diag STOP F				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: -		Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
	Min		Max	Werkseinstellung	
	-		-	-	
Beschreibung:	Zu Index 0: Anzeige des Meldungswertes, der zum STOP F auf dem Antrieb geführt hat. Wert = 0: STOP F wurde von Prozessor 1 mitgeteilt. Wert = 1 ... 999: Nummer des fehlerhaften Datums beim kreuzweisen Datenvergleich zwischen den beiden Überwachungskanälen. Wert >= 1000: Weitere Diagnosewerte des Antriebs. Zu Index 1: Anzeige des Wertes von Prozessor 1, der zum STOP F geführt hat. Zu Index 2: Anzeige des Wertes von Prozessor 2, der zum STOP F geführt hat.				

Index: [0] = Meldungswert bei KDV
[1] = Prozessor 1 KDV Istwert
[2] = Prozessor 2 KDV Istwert

Abhängigkeit: Siehe auch: C01711

Hinweis: Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Meldung C01711 beschrieben.

KDV: Kreuzweiser Datenvergleich

Zu Index 1, 2:

Diese Indizes werden bei aufgetretener Safety-Meldung C01711 mit Meldungswert ≥ 1000 nicht mit Werten versorgt.

r9728[0...2] SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 1) / SI Mtn Ist CRC P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter der Bewegungsüberwachungsfunktionen (Ist-Prüfsumme).

Index: [0] = Prüfsumme über SI-Parameter für Bewegungsüberwachung
[1] = Prüfsumme über SI-Parameter für Istwerte
[2] = Prüfsumme über SI-Parameter für Hardware

Abhängigkeit: Siehe auch: p9729
Siehe auch: F01680

p9729[0...2] SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 1) / SI Mtn Soll CRC P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter der Bewegungsüberwachungsfunktionen (Soll-Prüfsumme).

Index: [0] = Prüfsumme über SI-Parameter für Bewegungsüberwachung
[1] = Prüfsumme über SI-Parameter für Istwerte
[2] = Prüfsumme über SI-Parameter für Hardware

Abhängigkeit: Siehe auch: r9728
Siehe auch: F01680

r9732[0...1] SI Motion Geschwindigkeitsauflösung / SI Mtn v_auflösung

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Beschreibung: Index 0: Anzeige der sicheren Geschwindigkeitsauflösung (lastseitig). Vorgaben von Geschwindigkeitsgrenzen oder Parameteränderungen für Geschwindigkeiten unterhalb dieser Schwelle sind wirkungslos.

Index 1: Anzeige der sicheren Geschwindigkeitsgenauigkeit aufgrund der sicheren Gebergenauigkeit

Index: [0] = Anzeige der aktuellen Geschwindigkeitsauflösung
[1] = Anzeige der minimalen Geschwindigkeitsauflösung

Hinweis: Index 0: Dieser Parameter liefert keine Aussage über die tatsächliche Genauigkeit der Geschwindigkeitserfassung. Diese ist von der Art der Istwerterfassung, den Getriebefaktoren sowie der Qualität der verwendeten Geber abhängig.

Index 1: Bei einem zwei Gebersystem mit alleine nicht safety-tauglichen Geber bedeutet dies den schlechteren Wert der beiden Geber. Index[1] berücksichtigt nur die Grobauflösung des Gebers

r9733[0...2]	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam / SI Mtn Sollw_begr		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: p2000	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: 2820, 2824, 3630
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der notwendigen Sollgeschwindigkeitsbegrenzung aufgrund der angewählten Bewegungsüberwachungen. Im Gegensatz zur Parametrierung der SI-Grenzwerte gibt dieser Parameter den motorseitigen Grenzwert und nicht den lastseitigen Grenzwert vor.		
Index:	[0] = Sollwertbegrenzung positiv [1] = Sollwertbegrenzung negativ [2] = Sollwertbegrenzung absolut		
Abhängigkeit:	Bei SLS: $r9733[0] = p9531[x] \times p9533$ (von Lastseite auf Motorseite umgerechnet) Bei SDI negativ: $r9733[0] = 0$ Bei SLS: $r9733[1] = -p9531[x] \times p9533$ (von Lastseite auf Motorseite umgerechnet) Bei SDI positiv: $r9733[1] = 0$ [x] = Angewählte SLS-Stufe Umrechnungsfaktor von Motorseite auf Lastseite: - Motortyp = rotatorisch und Achstyp = linear: $p9522 / (p9521 \times p9520)$ - Sonst: $p9522 / p9521$ Siehe auch: p9531, p9533		
Achtung:	Wenn p1051 = r9733[0] verschaltet wird, dann muss auch p1052 = r9733[1] verschaltet werden und umgekehrt. Wird nur der Betrag der Sollgeschwindigkeitsbegrenzung benötigt, muss r9733[2] verschaltet werden.		
Hinweis:	Bei nicht angewählter Funktion "SLS" wird in r9733[0] = p1082 und in r9733[1] = -p1082 angezeigt. Die Anzeige in r9733 kann gegenüber der Anzeige in r9720 und r9722 bis zu einem Safety-Überwachungstakt verzögert sein.		

r9734.0...14		CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW1B / SIC S_ZSW1B			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
CU250S_V_PN					
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung: Anzeige und BICO-Ausgang für das Zustandswort S_ZSW1B des Safety Info Channels.					
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO aktiv	Ja	Nein	-
	01	SS1 aktiv	Ja	Nein	-
	04	SLS aktiv	Ja	Nein	-
	06	SLS angewählt	Ja	Nein	-
	07	Internes Ereignis	Ja	Nein	-
	09	Anwahl SLS Bit0	Ja	Nein	-
	10	Anwahl SLS Bit1	Ja	Nein	-
	12	SDI positiv angewählt	Ja	Nein	-
	13	SDI negativ angewählt	Ja	Nein	-
	14	ESR Rückziehen angefordert	Ja	Nein	-
Hinweis: SIC: Safety Info Channel					
Zu Bit 07:					
Ein internes Ereignis wird angezeigt, wenn ein STOP A ... F aktiv ist.					

r9742.0...15		CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale (Prozessor 2) / SI Mtn int Stat P2			
Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2840, 2855	
Min		Max		Werkseinstellung	
-		-		-	
Beschreibung:		Statussignale für die antriebsintegrierten sicheren Bewegungsüberwachungsfunktionen.			
Bitfeld:		Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal
		00	STO oder Sichere Impulslöschung aktiv	Ja	Nein
		01	SS1 aktiv	Ja	Nein
		04	SLS aktiv	Ja	Nein
		07	Internes Ereignis	Nein	Ja
		09	Aktive SLS-Stufe Bit 0	Gesetzt	Nicht gesetzt
		10	Aktive SLS-Stufe Bit 1	Gesetzt	Nicht gesetzt
		12	SDI positiv aktiv	Ja	Nein
		13	SDI negativ aktiv	Ja	Nein
		15	SSM (Drehzahl unter Grenzwert)	Ja	Nein
					FP
					-
					-
					-
					-
					2824
					2824
					2823
Achtung:		Zu Bit 07: Ein internes Ereignis wird angezeigt, wenn ein STOP A ... F aktiv ist. Der Signalzustand verhält sich gegensätzlich zur PROFIsafe-Norm.			
Hinweis:		Dieser Parameter wird nur bei aktivierten SI Motion Funktionen mit aktuellen Werten versorgt. Bei Safety Integrated Basic Functions (STO) ist der Wert gleich Null.			

p9761		SI Passwort Eingabe / SI Passwort Eing			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
Änderbar: C, T		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2800	
Min		Max		Werkseinstellung	
0000 hex		FFFF FFFF hex		0000 hex	
Beschreibung:		Eingabe des Safety Integrated Passwortes.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: F01659			
Hinweis:		Ein Ändern der Safety Integrated Parameter ist erst nach Eingabe des Safety Integrated Passwortes möglich.			

p9762		SI Passwort neu / SI Passwort neu			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2800	
Min		Max		Werkseinstellung	
0000 hex		FFFF FFFF hex		0000 hex	
Beschreibung:		Eingabe eines neuen Safety Integrated Passwortes.			
Abhängigkeit:		Die Änderung des Safety Integrated Passwortes muss in folgendem Parameter bestätigt werden: Siehe auch: p9763			

p9763		SI Passwort Bestätigung / SI Passwort Bestät			
Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -	
Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2800	
Min		Max		Werkseinstellung	
0000 hex		FFFF FFFF hex		0000 hex	
Beschreibung:		Bestätigung des neuen Safety Integrated Passwortes.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p9762			

Hinweis: Zur Bestätigung muss das in p9762 eingegebene neue Passwort wiederholt eingegeben werden.
Nach erfolgreicher Bestätigung des neuen Safety Integrated Passwortes wird automatisch p9762 = p9763 = 0 gesetzt.

r9765	SI Motion Zwangsdynamisierung Restzeit (Prozessor 1) / SI Mtn Dyn Rest P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [h]	Max - [h]	Werkseinstellung - [h]
Beschreibung:	Anzeige der Restzeit bis zur nächsten Durchführung von Dynamisierung und Test der antriebsintegrierten Safety-Bewegungsüberwachungsfunktionen. Die Signalquelle zum Anstoßen der Zwangsdynamisierung wird in p9705 parametrisiert.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9705 Siehe auch: C01798		
r9768[0...7]	SI PROFIsafe Steuerworte empfangen (Prozessor 1) / SI Ps PZD empf P1		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des empfangenen PROFIsafe-Telegramms auf Prozessor 1.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9769		
Hinweis:	Es wird auch der PROFIsafe-Trailer am Ende des Telegramms angezeigt (2 Worte).		
r9769[0...7]	SI PROFIsafe Statusworte senden (Prozessor 1) / SI Ps PZD send P1		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des zu sendenden PROFIsafe-Telegramms auf Prozessor 1.		
Index:	[0] = PZD 1 [1] = PZD 2 [2] = PZD 3 [3] = PZD 4 [4] = PZD 5 [5] = PZD 6 [6] = PZD 7 [7] = PZD 8		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9768		
Hinweis:	Es wird auch der PROFIsafe-Trailer am Ende des Telegramms angezeigt (2 Worte).		

r9770[0...3]	SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Prozessor 1) / SI Version Drv P1				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2802		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der Safety Integrated Version für die antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen auf Prozessor 1.				
Index:	[0] = Safety Version (major release) [1] = Safety Version (minor release) [2] = Safety Version (baselevel or patch) [3] = Safety Version (hotfix)				
Hinweis:	Beispiel: r9770[0] = 2, r9770[1] = 60, r9770[2] = 1, r9770[3] = 0 --> Safety-Version V02.60.01.00				

r9771	SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 1) / SI Gemein Fkt P1				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32		
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2804		
	Min	Max	Werkseinstellung		
	-	-	-		
Beschreibung:	Anzeige der auf Control Unit und Motor Module unterstützten Safety Integrated Überwachungsfunktionen. Diese Anzeige ist von Prozessor 1 ermittelt.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO über Klemmen unterstützt	Ja	Nein	2804
	01	SBC unterstützt	Ja	Nein	2804
	02	Extended Functions unterstützt (p9501 > 0)	Ja	Nein	2804
	03	SS1 unterstützt	Ja	Nein	2804
	04	Extended Functions PROFIsafe unterstützt	Ja	Nein	-
	05	Extended Functions antriebsintegriert unterstützt (p9601.2 = 1)	Ja	Nein	-
	06	Basic Functions PROFIsafe unterstützt	Ja	Nein	-
	07	Extended Functions geberlos unterstützt	Ja	Nein	-
	11	Extended Functions SDI unterstützt	Ja	Nein	-
	12	Extended Functions SSM geberlos unterstützt	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9871				
Hinweis:	CU: Control Unit SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung) SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SLP: Safety-Limited Position (Sicher begrenzte Position) SI: Safety Integrated SP: Safe Position (Sichere Position) SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1) STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment) / SH: Safe standstill (Sicherer Halt) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung) / SGA n < nx: Safety-related output n < nx (Sicherheitsgerichteter Ausgang n < nx)				

r9772.0...23		CO/BO: SI Status (Prozessor 1) / SI Status P1			
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
CU250S_S_PN	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2804	
CU250S_V_PN					
	Min		Max	Werkseinstellung	
	-		-	-	
Beschreibung:		Anzeige des Status bei Safety Integrated auf dem Prozessor 1.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO auf Prozessor 1 ausgewählt	Ja	Nein	2810
	01	STO auf Prozessor 1 aktiv	Ja	Nein	2810
	02	SS1 Verzögerungszeit auf Prozessor 1 aktiv	Ja	Nein	2810
	04	SBC angefordert	Ja	Nein	2814
	05	SS1 auf Prozessor 1 ausgewählt (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	06	SS1 auf Prozessor 1 aktiv (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	07	STO-Klemme Zustand auf Prozessor 1 (Basic Functions)	High	Low	-
	09	STOP A nicht quittierbar aktiv	Ja	Nein	2802
	10	STOP A aktiv	Ja	Nein	2802
	15	STOP F aktiv	Ja	Nein	2802
	16	STO-Ursache Safety-IBN-Modus	Ja	Nein	-
	17	STO-Ursache Anwahl über Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	18	STO-Ursache Anwahl über Safe Motion Monitoring (SMM)	Ja	Nein	-
	19	STO-Ursache Istwert fehlt	Ja	Nein	-
	20	STO-Ursache Anwahl PROFIsafe (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	22	SS1-Ursache Anwahl Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	23	SS1-Ursache Anwahl PROFIsafe (Basic Functions)	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: r9872			
Hinweis:		Zu Bit 00: Bei angewähltem STO wird die Ursache in Bit 16 ... 20 angezeigt. Zu Bit 05: Bei angewähltem SS1 wird die Ursache in Bit 22 und 23 angezeigt. Zu Bit 18: Bei gesetztem Bit ist STO über PROFIsafe oder über F-DI ausgewählt. Zu Bit 19: Bei SMM geberlos ist wegen AUS2 keine Istwerterfassung möglich. SMM: Safe Motion Monitoring (Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen) Zu Bit 22, 23: Diese Bits zeigen an, über welchen Pfad der SS1 ausgelöst wurde, d. h. wer die SS1-Verzögerungszeit gestartet hat. Wird die SS1-Verzögerungszeit nicht gestartet (z. B. weil zeitgleich ein STO ausgelöst wird), so wird keines der beiden Bits gesetzt.			

r9772.0...22 CO/BO: SI Status (Prozessor 1) / SI Status P1

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2804
CU250S_V_CAN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status bei Safety Integrated auf dem Prozessor 1.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO auf Prozessor 1 angewählt	Ja	Nein	2810
	01	STO auf Prozessor 1 aktiv	Ja	Nein	2810
	02	SS1 Verzögerungszeit auf Prozessor 1 aktiv	Ja	Nein	2810
	04	SBC angefordert	Ja	Nein	2814
	05	SS1 auf Prozessor 1 angewählt (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	06	SS1 auf Prozessor 1 aktiv (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	07	STO-Klemme Zustand auf Prozessor 1 (Basic Functions)	High	Low	-
	09	STOP A nicht quittierbar aktiv	Ja	Nein	2802
	10	STOP A aktiv	Ja	Nein	2802
	15	STOP F aktiv	Ja	Nein	2802
	16	STO-Ursache Safety-IBN-Modus	Ja	Nein	-
	17	STO-Ursache Anwahl über Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	18	STO-Ursache Anwahl über Safe Motion Monitoring (SMM)	Ja	Nein	-
	19	STO-Ursache Istwert fehlt	Ja	Nein	-
	22	SS1-Ursache Anwahl Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r9872

Hinweis: Zu Bit 00:
Bei angewähltem STO wird die Ursache in Bit 16 ... 20 angezeigt.
Zu Bit 05:
Bei angewähltem SS1 wird die Ursache in Bit 22 und 23 angezeigt.
Zu Bit 18:
Bei gesetztem Bit ist STO über PROFIsafe oder über F-DI angewählt.
Zu Bit 19:
Bei SMM geberlos ist wegen AUS2 keine Istwerterfassung möglich.
SMM: Safe Motion Monitoring (Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen)
Zu Bit 22, 23:
Diese Bits zeigen an, über welchen Pfad der SS1 ausgelöst wurde, d. h. wer die SS1-Verzögerungszeit gestartet hat.
Wird die SS1-Verzögerungszeit nicht gestartet (z. B. weil zeitgleich ein STO ausgelöst wird), so wird keines der beiden Bits gesetzt.

r9773.0...31 CO/BO: SI Status (Control Unit + Motor Module) / SI Status CU+MM

CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2804
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status bei Safety Integrated auf dem Antrieb (Control Unit + Motor Module).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO im Antrieb angewählt	Ja	Nein	2804
	01	STO im Antrieb aktiv	Ja	Nein	2804
	02	SS1 Verzögerungszeit im Antrieb aktiv	Ja	Nein	2804
	04	SBC angefordert	Ja	Nein	2804
	05	SS1 im Antrieb angewählt (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	06	SS1 im Antrieb aktiv (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	31	Test Abschaltpfade erforderlich	Ja	Nein	2810

Hinweis: Dieser Status wird aus der UND-Verknüpfung des jeweiligen Status der beiden Überwachungskanäle gebildet.

r9773.0...31	CO/BO: SI Status (Prozessor 1 + Prozessor 2) / SI Status P1+P2			
CU250S_V	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
CU250S_V_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2804	
CU250S_V_PN				

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status bei Safety Integrated auf dem Antrieb (Prozessor 1 + Prozessor 2).

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO im Antrieb angewählt	Ja	Nein	2804
	01	STO im Antrieb aktiv	Ja	Nein	2804
	02	SS1 Verzögerungszeit im Antrieb aktiv	Ja	Nein	2804
	04	SBC angefordert	Ja	Nein	2804
	05	SS1 im Antrieb angewählt (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	06	SS1 im Antrieb aktiv (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	31	Test Abschaltpfade erforderlich	Ja	Nein	2810

Hinweis: Dieser Status wird aus der UND-Verknüpfung des jeweiligen Status der beiden Überwachungskanäle gebildet.

r9776	SI Diagnose / SI Diag			
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	

Beschreibung: Der Parameter dient zu Diagnosezwecken.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Safety-Parameter geändert POWER ON erforderlich	Ja	Nein	-

Hinweis: Zu Bit 00 = 1:
Es wurde mindestens ein Safety-Parameter geändert, der erst nach einem POWER ON wirksam wird.

r9780	SI Überwachungstakt (Prozessor 1) / SI Überw_takt P1			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32	
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2802	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	- [ms]	- [ms]	- [ms]	

Beschreibung: Anzeige der Taktzeit für die Safety Integrated Basic Functions auf Prozessor 1.

Hinweis: Informationen über den Zusammenhang von Überwachungstakt und Reaktionszeiten ist in folgender Literatur zu finden:

- SINAMICS S120 Funktionshandbuch Safety Integrated
- Technische Dokumentation des jeweiligen Produkts

r9781[0...1]	SI Änderungskontrolle Prüfsumme (Prozessor 1) / SI Änd Prüfs P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der Prüfsumme zur Änderungsverfolgung bei Safety Integrated. Dies sind zusätzliche Prüfsummen, die zur Änderungsverfolgung (Fingerprint bei der Funktionalität "Safety-Logbuch") an Safety-Parametern (die relevant für Prüfsummen sind) gebildet werden.		
Index:	[0] = SI-Änderungsverfolgung Prüfsumme funktional [1] = SI-Änderungsverfolgung Prüfsumme hardware-abhängig		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9601, p9729, p9799 Siehe auch: F01690		
r9782[0...1]	SI Änderungskontrolle Zeitstempel (Prozessor 1) / SI Änd t P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [h]	- [h]	- [h]
Beschreibung:	Anzeige der Zeitstempel für die Prüfsummen zur Änderungsverfolgung bei Safety Integrated. Die Zeitstempel wurden für die Prüfsummen zur Änderungsverfolgung (Fingerprint bei der Funktionalität "Safety-Logbuch") an Safety-Parametern in Parameter p9781[0] und p9781[1] abgelegt.		
Index:	[0] = SI-Änderungsverfolgung Zeitstempel Prüfsumme funktional [1] = SI-Änderungsverfolgung Zeitstempel Prüfsumme hardware-abhängig		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9601, p9729, p9799 Siehe auch: F01690		
p9783	SI Motion Istwerterfassung geberlos Synchronmotor I_einprägung / Istw sl Sync I_ein		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-50.00 [%]	0.00 [%]	-20.00 [%]
Beschreibung:	Einstellung des zusätzlichen feldbildenden Stroms bei Synchronmotoren mit geberloser Istwerterfassung. Der eingestellte Wert ist bezogen auf p0305. Dieser Parameter sorgt für eine "Grundlast" des Motors. Der Wert muss folgende Bedingung erfüllen: $ p0305 \times p9783 \geq p9588 \times 1.2$		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9588 Siehe auch: C01711		
Achtung:	Eine Verringerung dieses prozentualen Wertes kann die Istwerterfassung mit Synchronmotoren beeinträchtigen. Eine Erhöhung des Wertes führt zur erhöhten Verlustleistung des Motors.		
Hinweis:	Der Parameter ist nur bei geberloser Istwerterfassung wirksam ($p9506/p9306 = 1, 3$). Bei p9783 = Maximalwert ist die Stromeinprägung deaktiviert. Bei U/f-Steuerung ist die Stromeinprägung nicht wirksam.		

r9784[0...1]	SI Motion Diagnose geberlos Beschleunigung / Diag sl a		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [1/s ²]	Max - [1/s ²]	Werkseinstellung - [1/s ²]
Beschreibung:	Anzeige zur Diagnose von Beschleunigungswerten der geberlosen Istwerterfassung.		
Index:	[0] = Soll- Beschleunigungswert [1] = Ist- Beschleunigungswert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9589		
Hinweis:	Zu Index 0: Darstellung des parametrisierten Beschleunigungswertes von p9589. Zu Index 1: Darstellung des aktuell gemessenen Beschleunigungswertes der geberlosen Istwerterfassung.		
r9785[0...1]	SI Motion Diagnose geberlos Minimalstrom / Diag sl I_Min		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: 6_3	Einheitenwahl: p0505	Funktionsplan: -
	Min - [mA]	Max - [mA]	Werkseinstellung - [mA]
Beschreibung:	Anzeige zur Diagnose von Strömen der geberlosen Istwerterfassung.		
Index:	[0] = Minimalstrom parametrisiert [1] = Minimalstrom gemessen		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9588		
Hinweis:	Zu Index 0: Anzeige des parametrisierten Minimalstroms von p9588. Zu Index 1: Anzeige des aktuell gemessenen Stroms von der geberlosen Istwerterfassung.		
r9786[0...2]	SI Motion Diagnose geberlos Winkel / Diag sl Winkel		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
Beschreibung:	Anzeige zur Diagnose der Winkel bei der geberlosen Istwerterfassung.		
Index:	[0] = Plausibilitätswinkel Istwert [1] = Spannungswinkel Istwert [2] = Stromwinkel Istwert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9585		
Hinweis:	Zu Index 0: Anzeige des aktuellen Plausibilitätswinkels. Zu Index 1: Anzeige des aktuellen Spannungswinkels. Zu Index 2: Anzeige des aktuellen Stromwinkels.		

r9787	SI Motion Diagnose geberlos Geschwindigkeitsabweichung / Diag sl v_abw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Geschwindigkeitsabweichung bei geberloser Istwerterfassung. Dieser Wert wird beim Einstellen von p9585/p9385 berechnet. Die Istgeschwindigkeit hat eine Abweichung von +/- r9787 für 6 ms * p9585/p9385 innerhalb der Beobachtungszeit von 1 s.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9585		
Hinweis:	Bei Linearachse gilt folgende Einheit: Millimeter pro Minute Bei Rundachse gilt folgende Einheit: Umdrehungen pro Minute		
r9794[0...19]	SI Kreuzvergleichsliste (Prozessor 1) / SI KDV_liste P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2802
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Nummern der aktuell kreuzweise verglichenen Daten auf Prozessor 1. Die Liste der kreuzweise verglichenen Daten ergibt sich abhängig vom jeweiligen Anwendungsfall.		
Hinweis:	Beispiel: r9794[0] = 1 (Überwachungstakt) r9794[1] = 2 (Freigabe sichere Funktionen) r9794[2] = 3 (F-DI-Umschaltung Toleranzzeit) ... Die vollständige Liste der Nummern für die kreuzweise verglichenen Daten ist in Störung F01611 aufgeführt.		
r9795	SI Diagnose STOP F (Prozessor 1) / SI Diag STOP F P1		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2802
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zum STOP F auf Prozessor 1 geführt hat.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: F01611		
Hinweis:	Die vollständige Liste der Nummern für die kreuzweise verglichenen Daten ist in Störung F01611 aufgeführt.		
r9798	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 1) / SI Ist_Prüfsum P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2800
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter auf Prozessor 1 (Ist-Prüfsumme).		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9799, r9898		

p9799	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 1) / SI Soll_Prüfsum P1			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2800	
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex	
Beschreibung:	Einstellung der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter auf Prozessor 1 (Soll-Prüfsumme).			
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9798, p9899			

p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 2) / SI Freigabe Fkt P2				
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16		
CU250S_S_PN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -		
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -		
CU250S_V_PN					
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin		
Beschreibung:	<p>Einstellung der Freigaben für die antriebsintegrierten sicheren Funktionen und Art der Anwahl auf Prozessor 1.</p> <p>In Abhängigkeit von den verwendeten Control Unit und Power Module ist nur eine Auswahl der nachfolgend aufgelisteten Einstellungen zulässig:</p> <p>0000 hex: Antriebsintegrierte Sicherheitsfunktionen gesperrt (keine Safety Funktion).</p> <p>0001 hex: Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.0 = 1).</p> <p>0004 hex: Erweiterte Funktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.5 = 1).</p> <p>0008 hex: Basisfunktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1).</p> <p>0009 hex: Basisfunktionen über PROFIsafe und Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1).</p> <p>000C hex: Erweiterte Funktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).</p> <p>000D hex: Erweiterte Funktionen über PROFIsafe und Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).</p>				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO über Klemmen freigegeben (Prozessor 2)	Freigegeben	Sperrern	2810
	02	Antr_integ Bew_überw freigegeben (Prozessor 2)	Freigegeben	Sperrern	-
	03	PROFIsafe freigegeben (Prozessor 2)	Freigegeben	Sperrern	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9601, r9871				
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.				
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam.				
	STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment).				

p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 2) / SI Freigabe Fkt P2				
CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16	
CU250S_S_CAN	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -	
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
CU250S_V_CAN					
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 bin	
Beschreibung:	Einstellung der Freigaben für die antriebsintegrierten sicheren Funktionen und Art der Anwahl auf Prozessor 1. In Abhängigkeit von den verwendeten Control Unit und Power Module ist nur eine Auswahl der nachfolgend aufgelisteten Einstellungen zulässig: 0000 hex: Antriebsintegrierte Sicherheitsfunktionen gesperrt (keine Safety Funktion). 0001 hex: Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.0 = 1). 0004 hex: Erweiterte Funktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.5 = 1). 0008 hex: Basisfunktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1). 0009 hex: Basisfunktionen über PROFIsafe und Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.6 = 1). 000C hex: Erweiterte Funktionen über PROFIsafe sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1). 000D hex: Erweiterte Funktionen über PROFIsafe und Basisfunktionen über Onboard-Klemmen sind freigegeben (zulässig bei r9771.4 = 1).				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO über Klemmen freigegeben (Prozessor 2)	Freigegeben	Sperren	2810
	02	Antr_integ Bew_überw freigegeben (Prozessor 2)	Freigegeben	Sperren	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9601, r9871				
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.				
Hinweis:	Eine Änderung wird erst nach POWER ON wirksam. STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment).				

p9802	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Prozessor 2) / SI Freigabe SBC P2				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer32	
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2814	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	0	1		0	
Beschreibung:	Einstellung der Freigabe für die Funktion "Sichere Bremsenansteuerung" (SBC) auf Prozessor 2. 0: SBC sperren 1: SBC freigegeben				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9602				
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.				
Hinweis:	Die Funktion "Sichere Bremsenansteuerung" wird erst aktiv, wenn mindestens eine Safety-Überwachungsfunktion freigegeben ist (d. h. p9501 ungleich 0 und/oder p9801 ungleich 0). Die Parametrierung "Keine Motorhaltebremse vorhanden" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1215 = 0, p9602 = p9802 = 1) bei nicht vorhandener Motorhaltebremse ist nicht sinnvoll. Die Parametrierung "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung, Anschluss über BICO" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1215 = 3, p9602 = p9802 = 1) ist nicht sinnvoll.				

Die Parametrierung "Motorhaltebremse ohne Rückmeldungen" und "Sichere Bremsenansteuerung" freigegeben (p1278 = 1, p9602 = p9802 = 1) ist nicht zulässig.

SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung)

p9810	SI PROFIsafe-Adresse (Prozessor 2) / SI PROFIsafe P2		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			
	Min 0000 hex	Max FFFE hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	Einstellung der PROFIsafe-Adresse auf Prozessor 2.		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
p9850	SI F-DI-Umschaltung Toleranzzeit (Prozessor 2) / SI F-DI_Um Tol P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2810
	Min 0.00 [µs]	Max 2000000.00 [µs]	Werkseinstellung 500000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Toleranzzeit für die Umschaltung des fehlersicheren Digitaleingangs für STO auf Prozessor 2. Aufgrund der unterschiedlichen Laufzeiten in den beiden Überwachungskanälen wird eine F-DI-Umschaltung nicht gleichzeitig wirksam. Nach einer F-DI-Umschaltung wird während dieser Toleranzzeit kein kreuzweiser Vergleich von dynamischen Daten durchgeführt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9650		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	Beim kreuzweisen Datenvergleich zwischen p9650 und p9850 wird eine Differenz von einem Safety-Überwachungstakt toleriert. Die parametrisierte Zeit wird intern auf ein ganzzahliges Vielfaches des Überwachungstaktes gerundet. F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)		
p9851	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Prozessor 2) / SI STO t_Entpr P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 1000.00 [µs]
Beschreibung:	Einstellung der Entprellzeit für den Digitaleingang zur Ansteuerung von STO/SBC/SS1. Die Entprellzeit wird auf ganze Millisekunden gerundet.		
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.		
Hinweis:	In der letzten Nachkommastelle der parametrisierten Zeit können Rundungseffekte auftreten. Die Entprellzeit wird auf ganze Millisekunden gerundet. Sie gibt die maximale Zeitdauer eines Störimpulses an den fehlersicheren Digitaleingängen an, der keine Rückwirkungen auf die Anwahl oder Abwahl der Safety Basic Functions zur Folge hat. Beispiel: Entprellzeit = 1 ms: Störimpulse von 1 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 2 ms werden verarbeitet. Entprellzeit = 3 ms: Störimpulse von 3 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 4 ms werden verarbeitet.		

p9852	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module) / SI Stop 1 t_Ver MM				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min 0.00 [ms]		Max 300000.00 [ms]		Werkseinstellung 0.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Verzögerungszeit der Impulslöschung für die Funktion "Safe Stop 1" (SS1) auf Prozessor 2 zum Abbremsen an der AUS3-Rücklauframpe (p1135).				
Abhängigkeit:	Siehe auch: p1135, p9652				
Achtung:	Dieser Parameter wird durch die Kopierfunktion der antriebsintegrierten Sicherheitsfunktionen überschrieben.				
Hinweis:	Beim kreuzweisen Datenvergleich zwischen p9652 und p9852 wird eine Differenz von einem Safety-Überwachungstakt toleriert. In der letzten Nachkommastelle der parametrisierten Zeit können Rundungseffekte auftreten. Die parametrisierte Zeit wird intern auf ein ganzzahliges Vielfaches des Überwachungstaktes gerundet. SS1: Safe Stop 1 (entspricht Stop Kategorie 1 nach EN60204)				

r9871	SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 2) / SI Gemein Fkt P2				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2804
	Min -		Max -		Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige der unterstützten Safety Integrated Überwachungsfunktionen. Diese Anzeige ist vom Prozessor 2 ermittelt.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO über Klemmen unterstützt	Ja	Nein	2804
	01	SBC unterstützt	Ja	Nein	2804
	02	Extended Functions unterstützt (p9501 > 0)	Ja	Nein	2804
	03	SS1 unterstützt	Ja	Nein	2804
	04	Extended Functions PROFIsafe unterstützt	Ja	Nein	-
	05	Extended Functions antriebsintegriert unterstützt (p9601.2 = 1)	Ja	Nein	-
	06	Basic Functions PROFIsafe unterstützt	Ja	Nein	-
	07	Extended Functions geberlos unterstützt	Ja	Nein	-
	11	Extended Functions SDI unterstützt	Ja	Nein	-
	12	Extended Functions SSM geberlos unterstützt	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9771				
Hinweis:	SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung) SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1) STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment) / SH: Safe standstill (Sicherer Halt) SSM: Safe Speed Monitor (Sichere Rückmeldung der Geschwindigkeitsüberwachung)				

r9872.0...23	CO/BO: SI Status (Prozessor 2) / SI Status P2				
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 2		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_PN	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2804
CU250S_V_PN	Min -		Max -		Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige des Status bei Safety Integrated auf dem Prozessor 2.				

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO auf Prozessor 2 angewählt	Ja	Nein	2810
	01	STO auf Prozessor 2 aktiv	Ja	Nein	2810
	02	SS1 Verzögerungszeit auf Prozessor 2 aktiv	Ja	Nein	2810
	04	SBC angefordert	Ja	Nein	2814
	05	SS1 auf Prozessor 2 angewählt (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	06	SS1 auf Prozessor 2 aktiv (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	07	STO-Klemme Zustand auf Prozessor 2 (Basic Functions)	High	Low	-
	09	STOP A nicht quittierbar aktiv	Ja	Nein	2802
	10	STOP A aktiv	Ja	Nein	2802
	15	STOP F aktiv	Ja	Nein	2802
	16	STO-Ursache Safety-IBN-Modus	Ja	Nein	-
	17	STO-Ursache Anwahl über Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	18	STO-Ursache Anwahl über SMM	Ja	Nein	-
	20	STO-Ursache Anwahl PROFIsafe (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	22	SS1-Ursache Anwahl Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	23	SS1-Ursache Anwahl PROFIsafe (Basic Functions)	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9772				
Hinweis:	Zu Bit 00:				
	Bei angewähltem STO wird die Ursache in Bit 16 ... 18 und in Bit 20 angezeigt.				
	Zu Bit 05:				
	Bei angewähltem SS1 wird die Ursache in Bit 22 und 23 angezeigt.				
	Zu Bit 18:				
	Bei gesetztem Bit ist STO über PROFIsafe oder über F-DI angewählt.				
	SMM: Safe Motion Monitoring (Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen)				
	Zu Bit 22, 23:				
	Diese Bits zeigen an, über welchen Pfad der SS1 ausgelöst wurde, d. h. wer die SS1-Verzögerungszeit gestartet hat.				
	Wird die SS1-Verzögerungszeit nicht gestartet (z. B. weil zeitgleich ein STO ausgelöst wird), so wird keines der beiden Bits gesetzt.				

r9872.0...22	CO/BO: SI Status (Prozessor 2) / SI Status P2		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2804
CU250S_V_CAN			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Status bei Safety Integrated auf dem Prozessor 2.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	STO auf Prozessor 2 angewählt	Ja	Nein	2810
	01	STO auf Prozessor 2 aktiv	Ja	Nein	2810
	02	SS1 Verzögerungszeit auf Prozessor 2 aktiv	Ja	Nein	2810
	04	SBC angefordert	Ja	Nein	2814
	05	SS1 auf Prozessor 2 angewählt (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	06	SS1 auf Prozessor 2 aktiv (Basic Functions)	Ja	Nein	-
	07	STO-Klemme Zustand auf Prozessor 2 (Basic Functions)	High	Low	-
	09	STOP A nicht quittierbar aktiv	Ja	Nein	2802
	10	STOP A aktiv	Ja	Nein	2802

15	STOP F aktiv	Ja	Nein	2802
16	STO-Ursache Safety-IBN-Modus	Ja	Nein	-
17	STO-Ursache Anwahl über Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-
18	STO-Ursache Anwahl über SMM	Ja	Nein	-
22	SS1-Ursache Anwahl Klemme (Basic Functions)	Ja	Nein	-

Abhängigkeit: Siehe auch: r9772

Hinweis: Zu Bit 00:
Bei angewähltem STO wird die Ursache in Bit 16 ... 18 und in Bit 20 angezeigt.
Zu Bit 05:
Bei angewähltem SS1 wird die Ursache in Bit 22 und 23 angezeigt.
Zu Bit 18:
Bei gesetztem Bit ist STO über PROFIsafe oder über F-DI angewählt.
SMM: Safe Motion Monitoring (Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen)
Zu Bit 22, 23:
Diese Bits zeigen an, über welchen Pfad der SS1 ausgelöst wurde, d. h. wer die SS1-Verzögerungszeit gestartet hat.
Wird die SS1-Verzögerungszeit nicht gestartet (z. B. weil zeitgleich ein STO ausgelöst wird), so wird keines der beiden Bits gesetzt.

r9898**SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 2) / SI Ist_Prüfsum P2**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2800
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter auf Prozessor 2 (Ist-Prüfsumme).

Abhängigkeit: Siehe auch: r9798, p9899

p9899**SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 2) / SI Soll_Prüfsum P2**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2800
Min	Max	Werkseinstellung
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Beschreibung: Einstellung der Prüfsumme über die checksummengeprüften Safety Integrated Parameter auf Prozessor 2 (Soll-Prüfsumme).

Abhängigkeit: Siehe auch: p9799, r9898

r9900**Isttopologie Indizes Anzahl / Isttopo Indizes**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeige der Anzahl der Indizes der Isttopologie.

Hinweis: Nur für Siemens-interne Verwendung.

Der Parameter wird bei der Inbetriebnahme-Software STARTER nicht angezeigt.

p9902	Solltopologie Anzahl der Indizes / Solltopo Indizes		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1
Beschreibung:	Einstellung der Anzahl der Indizes der Solltopologie.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9903		
Hinweis:	Nur für Siemens-interne Verwendung. Der Parameter wird bei der Inbetriebnahme-Software STARTER nicht angezeigt.		
p9903[0...n]	Solltopologie / Solltopo		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: p9902
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	<p>Einstellung der Solltopologie des Antriebsgeräts.</p> <p>Die Solltopologie teilt sich in mehrere Abschnitte auf. Jede folgende Information wird unter einem Index gespeichert.</p> <p>Allgemeine Angaben zur Topologie:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Version - Attribut für den Vergleich von Isttopologie und Solltopologie - Anzahl der Komponenten <p>Angaben zu einer Komponente:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Typ-Anteil der Node Identifier der Komponente - Anzahl der DRIVE-CLiQ-Buchsen in der Node Identifier - Hersteller und Version der Node Identifier - Seriennummer der Node Identifier (4 Indizes) - Index der Komponente - Bestellnummer (8 Indizes) - Attribut für den Vergleich von Isttopologie und Solltopologie der Komponente - Komponentenummer - Anzahl der Porttypen - Porttyp - Anzahl der Ports des Porttyps - Komponentenummer der verbundenen Komponente - Nummer des verbundenen Ports - Komponentenummer der verbundenen Komponente - Nummer des verbundenen Ports, usw. <p>Angaben zur nächsten Komponente:</p> <ul style="list-style-type: none"> - usw. 		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9902		
Hinweis:	<p>Die Solltopologie kann nur über die Inbetriebnahme-Software verändert werden.</p> <p>Der Parameter wird bei der Inbetriebnahme-Software STARTER nicht angezeigt.</p> <p>Änderungen werden erst bei Zustandsänderung von p0009 = 101 nach 0 oder 111 wirksam.</p>		

p9904	Topologievergleich Unterschiede quittieren / Topo_vgl quit		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
Beschreibung:	<p>Ist beim Vergleich von Isttopologie und Solltopologie nur ein Fehler aufgetreten, der quittiert werden kann, so kann über diesen Parameter ein neuer Vergleich mit Quittieren des Fehlers in der Solltopologie gestartet werden.</p> <p>Quittierbare Unterschiede:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Topologievergleich Komponente verschoben - Topologievergleich Seriennummer eine Komponente unterschiedlich erkannt (Byte 3 = 1) - Topologievergleich Anschluss einer Komponente unterschiedlich erkannt <p>Es gibt folgende Parameterwerte:</p> <p>p9904 = 1 --> Der Vorgang wird gestartet.</p> <p>p9904 = 0 nach dem Starten --> Der Vorgang ist erfolgreich beendet.</p> <p>p9904 > 1 nach dem Starten --> Der Vorgang ist nicht erfolgreich beendet.</p> <p>In Byte 4, 3, 2 stehen die möglichen Ursachen bei einem nicht erfolgreichen Vorgang.</p> <p>Byte 2: Anzahl der strukturellen Unterschiede.</p> <p>Byte 3: Anzahl der quittierbaren Unterschiede (p9904).</p> <p>Byte 4: Anzahl der Unterschiede. Diese Unterschiede können wie folgt behoben werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Einstellen des Topologievergleichs (p9906 oder p9907/p9908). - Umstecken der Isttopologie. <p>Die passende Aktion ist entsprechend der anstehenden Meldung zu wählen.</p>		
Hinweis:	Zur permanenten Übernahme der Quittierung des behebbaren Fehlers ist nichtflüchtig zu speichern (p0977).		
p9905	Gerätespezialisierung / Spezialisierung		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	<p>Mit p9905 = 1 werden die Seriennummern und die Hardware-Versionen aller Komponenten von der Isttopologie in die Solltopologie übernommen und ein neuer Vergleich gestartet.</p> <p>Für diese Gerätespezialisierung dürfen sich die Komponenten der Solltopologie von denen der Isttopologie nur in den Seriennummern unterscheiden.</p> <p>Mit p9905 = 2 werden die Seriennummern, die Hardware-Versionen und die Bestellnummern aller Komponenten von der Isttopologie in die Solltopologie übernommen und ein neuer Vergleich gestartet.</p> <p>Für diese Gerätespezialisierung dürfen sich die Komponenten der Solltopologie von denen der Isttopologie nur in den Seriennummern und Bestellnummern unterscheiden.</p>		
Hinweis:	<p>Am Ende des Vorgangs wird automatisch p9905 = 0 gesetzt.</p> <p>Zur permanenten Übernahme der Daten ist nichtflüchtig zu speichern (p0977).</p>		

p9910	Zusätzliche Komponenten in Solltopologie übernehmen / Kompo übernehmen		
	Zugriffsstufe: 1	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Übernahme von zusätzlich gesteckten DRIVE-CLiQ-Komponenten in die Solltopologie und Hinzufügen der entsprechenden Antriebsobjekte zum Projekt.		
Wert:	0: Keine Auswahl 1: Antriebsobjekttyp SERVO 2: Antriebsobjekttyp VECTOR 3: SINAMICS GM (DFEMV & VECTORMV) 4: SINAMICS SM (AFEMV & VECTORMV) 5: SINAMICS GL (VECTORGL) 6: SINAMICS SL (VECTORSL)		
p9915	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master / DQ Fehler Master		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 0007 07FF hex	Werkseinstellung 0007 02FF hex
Beschreibung:	Nur für Siemens-interne Servicezwecke.		
p9916	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave / DQ Fehler Slave		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(1)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0000 hex	Max 0007 07FF hex	Werkseinstellung 0007 02FF hex
Beschreibung:	Nur für Siemens-interne Servicezwecke.		
p9920[0...99]	Lizenzierung License Key eingeben / License Key eing		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Eingabe des License Key für dieses Antriebsgerät. Beispiel für License Key: EACZ-QBCA = 69 65 67 90 45 81 66 67 65 dez (ASCII-Zeichen) Index 0 = License Key Zeichen 1 (z. B. 69 dez) Index 1 = License Key Zeichen 2 (z. B. 65 dez) ... Index 8 = License Key Zeichen 9 (z. B. 65 dez) Index 9 = License Key Zeichen 10 (z. B. 0 dez) ...		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r7843, p9921 Siehe auch: A13000, A13001, F13010		

- Achtung:** Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.
Mit der Inbetriebnahme-Software STARTER werden die ASCII-Zeichen nicht codiert eingegeben, d. h. die Zeichen des License Key können wie im Certificate of License abgedruckt eingegeben werden. Die Codierung der Zeichen übernimmt in diesem Fall der STARTER.
- Hinweis:** Bei einem ungültigen Licence Key haben alle Indizes den Wert 0 dez.
Es können nur die in einem License Key enthaltenen ASCII-Zeichen eingegeben werden ("1" bis "9", "A" bis "H", "K" bis "N", "P" bis "Z" sowie "-").
Beim manuellen Ändern von p9920[x] auf den Wert 0 dez werden die Werte aller nachfolgenden Indizes auch auf 0 dez gesetzt.
Nach der Eingabe des License Key muss der License Key aktiviert werden (p9921).
Eine nicht ausreichende Lizenzierung wird über folgende Warnung und LED angezeigt:
- A13000 --> Lizenzierung nicht ausreichend
- LED READY --> Blinkt grün/rot mit 0.5 Hz

p9921	Lizenzierung License Key aktivieren / License Key akt		
	Zugriffsstufe: 2	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Aktivierung des eingegebenen License Key. Bei der Aktivierung des License Key wird folgendes ausgeführt: - Prüfsumme des eingegebenen License Key prüfen. - Eingegebenen License Key nichtflüchtig auf der Speicherkarte speichern. - Lizenzierung erneut prüfen.		
Wert:	0: Inaktiv 1: Start License Key aktivieren		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9920 Siehe auch: A13000, A13001, F13010		
Hinweis:	Der über Parameter p9920 eingegebene License Key wird vor der Aktivierung geprüft. Falls bei dieser Überprüfung ein Fehler erkannt wird, wird die Aktivierung abgewiesen. Ein Schreiben von p9921 = 1 wird in diesem Fall abgewiesen. Am Ende der erfolgreichen Aktivierung des License Key wird automatisch p9921 = 0 gesetzt.		

r9925[0...99]	Firmware-Datei fehlerhaft / FW-Datei fehlerh		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige von Verzeichnis und Name der Datei, die bei der Überprüfung gegenüber dem Auslieferungszustand als unzulässig erkannt wurde.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9926 Siehe auch: A01016		
Hinweis:	Die Anzeige von Verzeichnis und Name der Datei erfolgt im ASCII-Code.		

r9926	Firmware-Prüfung Status / FW-Prüfung Status		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Status bei der Prüfung der Firmware nach dem Einschalten. 0: Firmware noch nicht geprüft. 1: Prüfung läuft. 2: Prüfung erfolgreich abgeschlossen. 3: Prüfung fehlerhaft.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9925 Siehe auch: A01016		
p9930[0...8]	Systemlogbuch Aktivierung / SYSLOG Aktivierung		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	0
Beschreibung:	Nur für Servicezwecke.		
Index:	[0] = Systemlogbuch-Stufe (0: Nicht aktiv) [1] = COM2/COM1 (0: COM2, 1: COM1) [2] = Datei schreiben aktivieren (0: Nicht aktiv) [3] = Zeitstempel anzeigen (0: Nicht anzeigen) [4...7] = Reserviert [8] = Systemlogbuch Dateigröße (Stufen zu je 10 kB)		
Achtung:	Vor dem Ausschalten der Control Unit sicherstellen, dass das Systemlogbuch ausgeschaltet ist (p9930[0] = 0). Bei aktiviertem Schreiben in Datei (p9930[2] = 1) muss das Schreiben in Datei vor dem Ausschalten der Control Unit wieder deaktiviert werden (p9930[2] = 0), um sicherzustellen, dass das Systemlogbuch vollständig in Datei geschrieben wurde.		
p9931[0...129]	Systemlogbuch Modulwahl / SYSLOG Modulwahl		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex
Beschreibung:	Nur für Servicezwecke.		
p9932	Systemlogbuch EEPROM speichern / SYSLOG EEPROM sp		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	0
Beschreibung:	Nur für Servicezwecke.		

r9935.0		BO: POWER ON Verzögerungssignal / POWER ON t_Ver			
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned8
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:		Anzeige und Binektorausgang für eine Verzögerung nach POWER ON. Der Binektorausgang r9935.0 wird nach dem Einschalten mit Beginn der ersten Abtastzeit gesetzt und nach etwa 100 ms wieder zurückgesetzt.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	POWER ON Verzögerungssignal	High	Low	-

r9936[0...199]		DRIVE-CLiQ-Diagnose Fehlerzähler Verbindung / DQ-Diag Fehlerzähl			
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Integer32
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:		Anzeige des Fehlerzählers für die einzelnen DRIVE-CLiQ-Verbindungen/Leitungen. r9936[0]: Summe der Fehlerzähler für alle Verbindungen r9936[1]: Nicht verwendet r9936[2]: Fehlerzähler für Zuleitung zur DRIVE-CLiQ-Komponente mit Komponentennummer 2 ... r9936[199]: Fehlerzähler für Zuleitung zur DRIVE-CLiQ-Komponente mit Komponentennummer 199 Die Zuleitung ist die DRIVE-CLiQ-Leitung, die in Richtung zur Control Unit hin an einer Komponente angeschlossen ist.			
Abhängigkeit:		Siehe auch: p9937, p9938			

p9937		DRIVE-CLiQ-Diagnose Konfiguration / DQ-Diag Konfig			
	Zugriffsstufe: 4		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 0000 0000 0000 bin
Beschreibung:		Einstellung der Konfiguration für die DRIVE-CLiQ-Diagnose (Fehlerzähler r9936). Mit dieser Funktion können Anschlüsse und Leitungen von DRIVE-CLiQ-Verbindungen auf Übertragungsfehler überprüft werden. Dazu werden die Fehlerzähler in den beteiligten PHY-Bausteinen ausgewertet.			
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Warnung bei Verbindungsfehler	Ja	Nein	-
	08	Fehlerzähler zurücksetzen	Ja	Nein	-
Abhängigkeit:		Siehe auch: r9936, p9938 Siehe auch: A01839			
Hinweis:		Zu Bit 00: Zum Aktivieren dieser Funktion muss p9938 = 0 (Inaktiv) eingestellt sein. Nach Änderung des Fehlerzählers (r9936) wird eine entsprechende Warnung ausgegeben. Die Warnung geht nach 5 s automatisch wieder weg. Zu Bit 08: Mit p9937.8 = 1 werden die Fehlerzähler zurückgesetzt (r9936[0...199]). Nach dem Zurücksetzen wird automatisch p9937.8 = 0 eingestellt.			

p9938	DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Konfiguration / DQ-Detail Konfig		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Konfiguration für die DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose (r9943). Mit der Detaildiagnose ist es möglich, die Übertragungsfehler auf einer einzelnen über p9942 ausgewählten Verbindung zu untersuchen.		
Wert:	0: Inaktiv 1: Summe Sende- und Empfangsfehler 2: Nur Sendefehler 3: Nur Empfangsfehler 4: Siemens-intern 5: Siemens-intern 6: Siemens-intern		
Abhängigkeit:	Die Funktionen in p9938 können nur bei p9937.0 = 0 eingestellt werden. Siehe auch: r9936, p9937, p9939, p9942		
Achtung:	Zu Wert = 0: - Die Detaildiagnose ist inaktiv. - Der Fehlerzähler ist aktiv (r9936). Zu Wert > 0: - Der Fehlerzähler ist inaktiv (r9936). - Die Detaildiagnose ist wie konfiguriert aktiv (r9943).		
p9939	DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Zeitintervall / DQ-Detail t_interv		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1 [s]	Max 3600 [s]	Werkseinstellung 1 [s]
Beschreibung:	Einstellung des Zeitintervalls für die Aufzeichnung des Fehlerzählers in r9943.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9936, p9938, p9942, r9943		
p9942	DRIVE-CLiQ-Detaildiagnose Einzelverbindung Auswahl / DQ-Detail Verb		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Komponente, deren Zuleitung auf Übertragungsfehler überwacht wird. Die Zuleitung ist die DRIVE-CLiQ-Leitung, die in Richtung zur Control Unit hin an einer Komponente angeschlossen ist. Die im gewählten Zeitintervall (p9939) aufgetretenen Fehler können über r9943 ausgelesen werden.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9936, p9938, p9939, r9943		

r9943	DRIVE-CLiQ Detaildiagnose Einzelverbindung Fehlerzähler / DQ-Detail Fehlerz		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Integer32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige der innerhalb des Zeitintervalls (p9939) aufgetretenen Verbindungsfehler der Einzelverbindung. Die Detaildiagnose für die Einzelverbindung wird über p9938 > 0 aktiviert und über p9942 ausgewählt.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9936, p9938, p9939, p9942		
r9975[0...7]	Auslastung System gemessen / Ausl Sys gem		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige der gemessenen Auslastung des Systems. Je größer die angezeigten Werte, desto größer ist die Auslastung des Systems.		
Index:	[0] = Rechenzeitauslastung (Min) [1] = Rechenzeitauslastung (Gemittelt) [2] = Rechenzeitauslastung (Max) [3] = Größte Bruttoauslastung (Min) [4] = Größte Bruttoauslastung (Gemittelt) [5] = Größte Bruttoauslastung (Max) [6] = Reserviert [7] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9976, r9980, r9981 Siehe auch: F01054, F01205		
Hinweis:	Zu Index 3 ... 5: Über alle genutzten Abtastzeiten werden die Bruttoauslastungen ermittelt. Die größten Bruttoauslastungen werden hier abgebildet. Die Abtastzeit mit der größten Bruttoauslastung wird in r9979 angezeigt. Bruttoauslastung: Rechenzeitbelastung der betrachteten Abtastzeit inklusive der durch höherpriorie Abtastzeiten (Unterbrechungen).		
r9976[0...7]	Auslastung System / Ausl Sys		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]
Beschreibung:	Anzeige der Auslastung des Systems. Bei einer Auslastung größer 100 % wird die Störung F01054 ausgegeben.		
Index:	[0] = Reserviert [1] = Rechenzeitauslastung [2] = Reserviert [3] = Reserviert [4] = Reserviert [5] = Größte Bruttoauslastung [6] = Reserviert [7] = Reserviert		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r9980 Siehe auch: F01054, F01205		

Hinweis: Zu Index 1:
Der Wert stellt die Gesamtrechenzeitbelastung des Systems dar.
Zu Index 5:
Über alle genutzten Abtastzeiten wird die Bruttoauslastung ermittelt. Die größte Bruttoauslastung wird hier abgebildet. Die Abtastzeit mit der größten Bruttoauslastung wird in r9979 angezeigt.
Bruttoauslastung:
Rechenzeitbelastung der betrachteten Abtastzeit inklusive der durch höherpriorie Abtastzeiten (Unterbrechungen).

r9980[0...165]		Auslastung Abtastzeiten berechnet / Ausl t_Abtast ber	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der berechneten Auslastungen der aktiven Abtastzeiten auf Basis der vorliegenden Solltopologie.		
Index:	[0] = Nettoauslastung 0 [1] = Bruttoauslastung 0 [2] = Nettoauslastung 1 [3] = Bruttoauslastung 1 [4] = Nettoauslastung 2 [5] = Bruttoauslastung 2 [6] = Nettoauslastung 3 [7] = Bruttoauslastung 3 [8] = Nettoauslastung 4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r7901, r9976 Siehe auch: F01054		
Hinweis:	In Parameter r7901 können die korrespondierenden Abtastzeiten ausgelesen werden. Nettoauslastung: Rechenzeitbelastung, die nur durch die betrachtete Abtastzeit hervorgerufen wird. Bruttoauslastung: Rechenzeitbelastung der betrachteten Abtastzeit inklusive der durch höherpriorie Abtastzeiten (Unterbrechungen).		

r9981[0...165]		Auslastung Abtastzeiten gemessen / Ausl t_Abtast gem	
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
Beschreibung:	Anzeige der gemessenen Auslastungen der aktiven Abtastzeiten.		
Index:	[0] = Nettoauslastung 0 [1] = Bruttoauslastung 0 [2] = Nettoauslastung 1 [3] = Bruttoauslastung 1 [4] = Nettoauslastung 2 [5] = Bruttoauslastung 2 [6] = Nettoauslastung 3 [7] = Bruttoauslastung 3 [8] = Nettoauslastung 4		
Abhängigkeit:	Siehe auch: r7901, r9975, r9980 Siehe auch: F01054		

Hinweis: In Parameter r7901 können die korrespondierenden Abtastzeiten ausgelesen werden.
 Nettoauslastung:
 Rechenzeitbelastung, die nur durch die betrachtete Abtastzeit hervorgerufen wird.
 Bruttoauslastung:
 Rechenzeitbelastung, der betrachteten Abtastzeit inkl. der durch höher priore Abtastzeiten (Unterbrechungen).

r9982[0...4] Speicherauslastung Datenspeicher / Sp_ausl Dat_sp

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige der berechneten Auslastung des Datenspeichers auf Basis der vorliegenden Solltopologie.

Index:
 [0] = Schneller Datenspeicher 1
 [1] = Schneller Datenspeicher 2
 [2] = Schneller Datenspeicher 3
 [3] = Schneller Datenspeicher 4
 [4] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: F01068

r9983[0...4] Speicherauslastung Datenspeicher gemessen (Istlast) / Sp_ausl Dat_sp gem

CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige der gemessenen Auslastung des Datenspeichers auf Basis der vorliegenden Solltopologie.

Index:
 [0] = Fast Memory 1
 [1] = Fast Memory 2
 [2] = Fast Memory 3
 [3] = Fast Memory 4
 [4] = Heap

Abhängigkeit: Siehe auch: F01068

r9984[0...4] Speicherauslastung Datenspeicher OA / Sp_ausl Dat_sp OA

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
- [%]	- [%]	- [%]

Beschreibung: Anzeige der Auslastung des Datenspeichers durch OA-Applikationen.

Index:
 [0] = Fast Memory 1
 [1] = Fast Memory 2
 [2] = Fast Memory 3
 [3] = Fast Memory 4
 [4] = Reserviert

Abhängigkeit: Siehe auch: F01068

r9986[0...7] DRIVE-CLiQ Systemauslastung / DQ Systemausl

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige der berechneten DRIVE-CLiQ Systemauslastung auf Basis der vorliegenden Solltopologie.
Die Werte stehen erst im Zustand RUNUP READY (800) zur Verfügung (siehe p3988).
Index 0 ... 7 entspricht der DRIVE-CLiQ-Buchse X100 ... X107.

Abhängigkeit: Siehe auch: F01340

r9987[0...7] DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung / DQ Bandbreitenausl

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige der berechneten DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung auf Basis der vorliegenden Solltopologie.
Die Werte stehen erst im Zustand RUNUP READY (800) zur Verfügung (siehe p3988).
Index 0 ... 7 entspricht der DRIVE-CLiQ-Buchse X100 ... X107.

Abhängigkeit: Siehe auch: F01340

r9988[0...7] DRIVE-CLiQ DPRAM-Nutzung / DQ DPRAM-Nutzung

CU250S_S	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min
- [%]

Max
- [%]

Werkseinstellung
- [%]

Beschreibung: Anzeige der berechneten DRIVE-CLiQ DPRAM-Auslastung auf Basis der vorliegenden Solltopologie.
Die Werte stehen erst im Zustand RUNUP READY (800) zur Verfügung (siehe p3988).
Index 0 ... 7 entspricht der DRIVE-CLiQ-Buchse X100 ... X107.

Abhängigkeit: Siehe auch: F01340

p9990 DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl / Sp_verbr Istw Ausw

CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN	Änderbar: U, T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			

Min
0

Max
65535

Werkseinstellung
0

Beschreibung: Der Parameter hat unterschiedliche Bedeutungen beim Lesen bzw. Schreiben.
Lesen:
- Gibt die Anzahl der überwachten Speicherbereiche zurück.
Schreiben:
- Speicherverbrauch eines Antriebsobjektes: Antriebsobjektnummer eingeben
- Speicherverbrauch des Gesamtsystems: Wert 65535 eingeben

r9991[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert / Sp_verbr DO Istw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Speicherverbrauchs pro Antriebsobjekt als Istwert.		
Index:	[0] = Fast Memory 1 [1] = Fast Memory 2 [2] = Fast Memory 3 [3] = Fast Memory 4 [4] = Heap		
r9992[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert / Sp_verbr DO Sollw		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Speicherverbrauchs pro Antriebsobjekt als Sollwert.		
Index:	[0] = Fast Memory 1 [1] = Fast Memory 2 [2] = Fast Memory 3 [3] = Fast Memory 4 [4] = Heap		
r9993[0...4]	Speicherverbrauch OA-Applikation / Sp_verbr OA		
CU250S_S	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeige des Speicherverbrauchs einer OA-Applikation.		
Index:	[0] = Fast Memory 1 [1] = Fast Memory 2 [2] = Fast Memory 3 [3] = Fast Memory 4 [4] = Heap		
r9999[0...99]	Softwarefehler intern Zusatzdiagnose / SW_fehler int Diag		
	Zugriffsstufe: 4	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Diagnoseparameter zur Anzeige zusätzlicher Informationen bei internem Softwarefehler.		
Hinweis:	Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.		

p10001	SI Wartezeit für Teststop an DO / SI t_Warte DO		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 4.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Wartezeit für den Test des Digitalausgangs. Innerhalb dieser Zeit muss bei einer Zwangsdynamisierung des Digitalausgangs das Signal über den entsprechenden Rückleseingang (p10047) erkannt worden sein.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10003, p10007, p10017, p10046		
Hinweis:	Die Wartezeit muss größer als die Entprellzeit (p10017) eingestellt werden. Unabhängig von p10001 wartet der Vorgang der Zwangsdynamisierung zwischen jedem Testschritt mindestens zwei Safety-Überwachungstakte. Der Teststop wird nur dann ausgeführt, wenn der sichere Ausgang verwendet wird (p10042).		
p10002	SI Diskrepanz Überwachungszeit (Prozessor 1) / SI Diskrep t_Üb P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
Beschreibung:	Einstellung der Überwachungszeit für die Diskrepanz bei den Digitaleingängen. Die Signalzustände an den beiden zusammengehörenden Digitaleingängen (F-DI) müssen innerhalb dieser Überwachungszeit den gleichen Zustand annehmen.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10102		
Hinweis:	F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)		
p10003	SI Zwangsdynamisierung Timer / SI Zwangsdyn Timer		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0.00 [h]	Max 8760.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
Beschreibung:	Einstellung der Zeit zur Durchführung der Zwangsdynamisierung (Teststop). Innerhalb der parametrisierten Zeit muss mindestens einmal eine Zwangsdynamisierung der Digitaleingänge/-ausgänge durchgeführt werden. Die Zwangsdynamisierung wird durch BI: p10007 = 0/1-Signal gestartet.		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10002, p10007, p10046		
p10006	SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1) / SI Qu int Ereig P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Auswahl eines fehlersicheren Digitaleingangs für das Signal "Quittierung internes Ereignis" (interne Störung). Die fallende Flanke an diesem Eingang setzt den Status "Internes Ereignis" in den Antrieben zurück. Die steigende Flanke an diesem Eingang führt zur Quittierung von anstehenden Diskrepanzfehlern.		
Wert:	0: Statisch aktiv 1: F-DI 0 2: F-DI 1 3: F-DI 2 255: Statisch inaktiv		

Abhängigkeit: Siehe auch: p10106
Siehe auch: A01666, A30666

Hinweis: Die Werte "statisch aktiv" und "statisch inaktiv" führen zu inaktiver Funktion der sicheren Quittierung.
F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

p10007 **BI: SI Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle / SI Zw_dyn F-DO S_q**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2848
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Auswahl einer Eingangsklemme für den Start des Teststops.
Der Teststop wird mit einem 0/1-Signal der Eingangsklemme gestartet und ist nur dann möglich, wenn sich der Antrieb nicht im Inbetriebnahmemodus befindet.

Abhängigkeit: Siehe auch: p10001, p10002, p10003, p10046

p10017 **SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1) / SI DI t_Entpr P1**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
0.00 [ms]	100.00 [ms]	1.00 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Entprellzeit für die Digitaleingänge.
Die Entprellzeit wird gerundet auf ganze Millisekunden übernommen.
Die Entprellzeit wirkt auf folgende Digitaleingänge:
- Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI).
- Einkanalige Digitaleingänge (DI).
- Einkanaliger Digitaleingang 5 (DI 5, Rückleseingang für Zwangsdynamisierung).

Abhängigkeit: Siehe auch: p10117

Hinweis: Beispiel:
Entprellzeit = 1 ms: Störimpulse von 1 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 2 ms werden verarbeitet.
Entprellzeit = 3 ms: Störimpulse von 3 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 4 ms werden verarbeitet.
Das Ergebnis der Entprellung kann in r10051 gelesen werden.

p10022 **SI STO Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI STO F-DI P1**

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min	Max	Werkseinstellung
0	255	0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "STO".

Wert: 0: Statisch aktiv
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statisch inaktiv

Abhängigkeit: Siehe auch: p10122

Hinweis: Zu Wert = 0:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
Zu Wert = 255:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)

p10023	SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SS1 F-DI P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SS1".		
Wert:	0: Statisch aktiv 1: F-DI 0 2: F-DI 1 3: F-DI 2 255: Statisch inaktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10123		
Hinweis:	Zu Wert = 0: Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv. Zu Wert = 255: Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv. F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang) SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1)		

p10026	SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SLS F-DI P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SLS".		
Wert:	0: Statisch aktiv 1: F-DI 0 2: F-DI 1 3: F-DI 2 255: Statisch inaktiv		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10126		
Hinweis:	Zu Wert = 0: Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv. Zu Wert = 255: Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv. F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang) SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)		

p10030	SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SDI pos F-DI P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SDI positiv".		
Wert:	0: Statisch aktiv 1: F-DI 0 2: F-DI 1 3: F-DI 2 255: Statisch inaktiv		

Hinweis: Zu Wert = 0:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
Zu Wert = 255:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

p10031 SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1) / SI SDI neg F-DI P1

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SDI negativ".

Wert: 0: Statisch aktiv
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statisch inaktiv

Hinweis: Zu Wert = 0:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
Zu Wert = 255:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

p10039 SI Safe State Signalauswahl / SI Safe State Ausw

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2856
Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

Beschreibung: Auswahl der Einzelsignale, die zu "Safe State" verknüpft werden sollen

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Power_removed	Angewählt	Nicht angewählt	-
	01	SS1_active	Angewählt	Nicht angewählt	-
	04	SLS_active	Angewählt	Nicht angewählt	-
	05	SDI_pos_active	Angewählt	Nicht angewählt	-
	06	SDI_neg_active	Angewählt	Nicht angewählt	-

p10042[0...5] SI F-DO 0 Signalquellen / SI F-DO 0 S_q

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2877
Min 0	Max 13	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung der Signalquellen für F-DO 0 (X131.5).
Die 6 Signalquellen in p10042[0...5] werden UND-verknüpft und das Ergebnis an F-DO 0 ausgegeben.

Wert: 0: Keine Funktion
1: STO aktiv
2: SS1 aktiv
5: SLS aktiv
6: SSM Rückmeldung aktiv
7: Safestate

	9: Internes Ereignis
	12: SDI Positiv aktiv
	13: SDI Negativ aktiv
Index:	[0] = UND-Verknüpfung Eingang 1 [1] = UND-Verknüpfung Eingang 2 [2] = UND-Verknüpfung Eingang 3 [3] = UND-Verknüpfung Eingang 4 [4] = UND-Verknüpfung Eingang 5 [5] = UND-Verknüpfung Eingang 6
Hinweis:	F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)

p10046	SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung / SI F-DO Rückm Akt		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin

Beschreibung: Aktivierung des Rückleseeingangs für den sicheren Digitalausgang (F-DO).
Der Testmodus für den jeweiligen sicheren Digitalausgang wird in p10047 eingestellt.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Test F-DO 0	Test aktiv	Kein Test	-

Abhängigkeit: Siehe auch: p10001, p10003, p10007, p10047

Hinweis: Der Teststop wird nur dann ausgeführt, wenn der sichere Ausgang der Control Unit verwendet wird (p10042).

p10047	SI F-DO Teststop-Modus / SI F-DO Test-Modus		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	3	2

Beschreibung: Einstellung des Teststop-Modus für den sicheren Digitalausgang (F-DO).

Wert: 1: Testmode 1 Auswertung internes Diagnosesignal (passive Last)
2: Testmode 2 Rücklesen F-DO in DI (Relaisschaltung)
3: Testmode 3 Rücklesen F-DO in DI (Aktor mit Rückmeldung)

Abhängigkeit: Siehe auch: p10001, p10003, p10007, p10046

Hinweis: Der Teststop wird nur dann ausgeführt, wenn der sichere Ausgang verwendet wird (p10042).

r10049	SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1) / SI F-DI Status P1		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeige des Überwachungsstatus der fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI).
Es wird angezeigt, welche F-DIs von den Safety Integrated Funktionen verwendet werden.
Besitzt die verwendete Baugruppe weniger als 3 F-DIs, so wird für die nicht vorhandenen F-DIs "Frei verfügbar" angezeigt.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DI 0	Safety-überwacht	Frei verfügbar	-
	01	F-DI 1	Safety-überwacht	Frei verfügbar	-
	02	F-DI 2	Safety-überwacht	Frei verfügbar	-

Abhängigkeit: p10006 / p10106
p10022 / p10122
p10023 / p10123

p10026 / p10126
 p10030 / p10130
 p10031 / p10131
 Siehe auch: r10149

p10050	SI PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1) / SI Ps F-DI über P1				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		0000 bin
Beschreibung:	Einstellung zur Übertragung und Auswertung von fehlersicheren Digitaleingängen (F-DI) über PROFIsafe. Der sichere Zustand der ausgewählten F-DIs wird über PROFIsafe an die F-Steuerung übertragen. Die F-DIs werden auf Diskrepanzen überwacht. Diskrepanzfehler können über PROFIsafe quittiert werden.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DI 0 Prozessor 1	Übertragung	Keine Übertragung	-
	01	F-DI 1 Prozessor 1	Übertragung	Keine Übertragung	-
	02	F-DI 2 Prozessor 1	Übertragung	Keine Übertragung	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10150				
Hinweis:	F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)				

r10051.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 1) / SI DI Status P1				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des einkanaligen, logischen und entprellten Status der fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI). Der Parameter wird im SI Motion Überwachungstakt aktualisiert.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DI 0 Prozessor 1	High	Low	-
	01	F-DI 1 Prozessor 1	High	Low	-
	02	F-DI 2 Prozessor 1	High	Low	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9501, p9601, p10017, p10050, r10151				
Hinweis:	Wird eine Sicherheitsfunktion (z. B. über p10022) einem Eingang zugeordnet, so gilt Folgendes: - Logisch "0": Sicherheitsfunktion wird angewählt - Logisch "1": Sicherheitsfunktion wird abgewählt Der Zusammenhang zwischen dem logischen Pegel und dem externen Spannungspegel am Eingang ist abhängig von der Parametrierung (siehe p10040) des Einganges als Öffner oder Schließer und ist ausgerichtet auf die Verwendung einer Sicherheitsfunktion: Öffner besitzen bei 24 V am Eingang den Pegel Logisch "1", bei 0 V am Eingang den Pegel Logisch "0". Somit führt eine Öffner/Öffner-Parametrierung bei 0 V an beiden Eingängen des F-DI zur Anwahl der Sicherheitsfunktion, bei 24 V an beiden Eingängen zur Abwahl der Sicherheitsfunktion. Schließer besitzen bei 24 V am Eingang den Pegel Logisch "0", bei 0 V am Eingang den Pegel Logisch "1". Somit führen bei einer Öffner/Schließer-Parametrierung die Pegel 0 V/24 V zur Anwahl der Sicherheitsfunktion, die Pegel 24 V/0 V zur Abwahl der Sicherheitsfunktion. F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang) Der Zustand von Parameter r10151 ist im Vergleich zu r10051 um einen Überwachungstakt verspätet. Der Parameter wird nur in folgenden Fällen aktualisiert: - Wenn die Safety Extended Functions mit Ansteuerung über F-DI freigegeben sind. - Wenn die Übertragung der F-DIs über PROFIsafe freigegeben ist (siehe p9501). In diesem Fall werden nur die für PROFIsafe übertragenen F-DIs angezeigt und aktualisiert (siehe p10050/p10150). Alle nicht übertragenen F-DIs sind statisch Null.				

r10052.0		CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 1) / SI DO Status P1				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32		
	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -		
	Min	Max		Werkseinstellung		
	-	-		-		
Beschreibung: Anzeige des Status des Digitalausgangs von Prozessor 1.						
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP	
	00	F-DO 0 Prozessor 1	High	Low	2853	
Hinweis: F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)						

p10101		SI Wartezeit für Teststop an DO / SI t_Warte DO				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32		
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -		
	Min	Max		Werkseinstellung		
	4.00 [ms]	2000.00 [ms]		500.00 [ms]		
Beschreibung: Einstellung der Wartezeit für den Test des Digitalausgangs. Innerhalb dieser Zeit muss bei einer Zwangsdynamisierung des Digitalausgangs das Signal über den entsprechenden Rückleseingang (p10047) erkannt worden sein.						
Abhängigkeit: Siehe auch: p10003, p10007, p10046						
Hinweis: Die Wartezeit muss größer als die Entprellzeit (p10017) eingestellt werden. Unabhängig von p10001 wartet der Vorgang der Zwangsdynamisierung zwischen jedem Testschritt mindestens zwei Safety-Überwachungstakte. Der Teststop wird nur dann ausgeführt, wenn der sichere Ausgang verwendet wird (p10142).						

p10102		SI Diskrepanz Überwachungszeit (Prozessor 2) / SI Diskr t_Üb P2				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: FloatingPoint32		
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: 2850, 2851		
	Min	Max		Werkseinstellung		
	1.00 [ms]	2000.00 [ms]		500.00 [ms]		
Beschreibung: Einstellung der Überwachungszeit für die Diskrepanz bei den Digitaleingängen. Die Signalzustände an den beiden zusammengehörenden Digitaleingängen (F-DI) müssen innerhalb dieser Überwachungszeit den gleichen Zustand annehmen.						
Abhängigkeit: Siehe auch: p10002						
Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)						

p10106		SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2) / SI Qu int Ereig P2				
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Integer16		
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -		
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -		
	Min	Max		Werkseinstellung		
	0	255		0		
Beschreibung: Auswahl eines fehlersicheren Digitaleingangs für das Signal "Quittierung internes Ereignis" (interne Störung). Die fallende Flanke an diesem Eingang setzt den Status "Internes Ereignis" in den Antrieben zurück.						
Wert:	0:	Statisch aktiv				
	1:	F-DI 0				
	2:	F-DI 1				
	3:	F-DI 2				
	255:	Statisch inaktiv				

Abhängigkeit: Siehe auch: p10006**Hinweis:** Die Werte "statisch aktiv" und "statisch inaktiv" führen zu inaktiver Funktion der sicheren Quittierung.
F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

p10117 SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2) / SI DI t_Entpr P2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]

Beschreibung: Einstellung der Entprellzeit für die Digitaleingänge.
Die Entprellzeit wirkt auf folgende Digitaleingänge:
- Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI).
- Einkanaliger Digitaleingang 2 (DI 2, Rückleseingang für Zwangsdynamisierung).
Die Entprellzeit wird gerundet auf ganze Millisekunden übernommen.**Abhängigkeit:** Siehe auch: p10017**Hinweis:** Beispiel:
Entprellzeit = 1 ms: Störimpulse von 1 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 2 ms werden verarbeitet.
Entprellzeit = 3 ms: Störimpulse von 3 ms werden gefiltert, nur Impulse länger als 4 ms werden verarbeitet.
Das Ergebnis der Entprellung kann in r10151 gelesen werden.

p10122 SI STO Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI STO F-DI P2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "STO".**Wert:**
0: Statisch aktiv
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statisch inaktiv**Abhängigkeit:** Siehe auch: p10022**Hinweis:** Zu Wert = 0:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
Zu Wert = 255:
Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)

p10123 SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SS1 F-DI P2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SS1".**Wert:**
0: Statisch aktiv
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statisch inaktiv

Abhängigkeit: Siehe auch: p10023
Hinweis: Zu Wert = 0:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
 Zu Wert = 255:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
 SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1)

p10126 SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SLS F-DI P2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SLS".

Wert: 0: Statisch aktiv
 1: F-DI 0
 2: F-DI 1
 3: F-DI 2
 255: Statisch inaktiv

Abhängigkeit: Siehe auch: p10026

Hinweis: Zu Wert = 0:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
 Zu Wert = 255:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
 SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)

p10130 SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SDI pos F-DI P2

Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SDI positiv".

Wert: 0: Statisch aktiv
 1: F-DI 0
 2: F-DI 1
 3: F-DI 2
 255: Statisch inaktiv

Hinweis: Zu Wert = 0:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
 Zu Wert = 255:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
 SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

p10131	SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2) / SI SDI neg F-DI P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung des fehlersicheren Digitaleingangs (F-DI) für die Funktion "SDI negativ".

Wert:
 0: Statisch aktiv
 1: F-DI 0
 2: F-DI 1
 3: F-DI 2
 255: Statisch inaktiv

Hinweis:
 Zu Wert = 0:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer aktiv.
 Zu Wert = 255:
 Keine Klemme zugeordnet, Sicherheitsfunktion immer inaktiv.
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
 SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

p10139	SI Safe State Signalauswahl (Prozessor 2) / SI Safe State Ausw		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2856
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

Beschreibung: Auswahl der Einzelsignale, die zu "Safe State" verknüpft werden sollen.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Power_removed	Angewählt	Nicht angewählt	-
	01	SS1_active	Angewählt	Nicht angewählt	-
	04	SLS_active	Angewählt	Nicht angewählt	-
	05	SDI_pos_active	Angewählt	Nicht angewählt	-
	06	SDI_neg_active	Angewählt	Nicht angewählt	-

p10142[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen (Prozessor 2) / SI F-DO 0 S_q P2		
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
	Änderbar: C(95)	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2857
	Min 0	Max 13	Werkseinstellung 0

Beschreibung: Einstellung der Signalquellen für F-DO 0
 Die 6 Signalquellen in p10142[0...5] werden UND-verknüpft und das Ergebnis an F-DO 0 ausgegeben.

Wert:
 0: Keine Funktion
 1: STO aktiv
 2: SS1 aktiv
 5: SLS aktiv
 6: SSM Rückmeldung aktiv
 7: Safestate
 9: Internes Ereignis
 12: SDI Positiv aktiv
 13: SDI Negativ aktiv

Index:
 [0] = UND-Verknüpfung Eingang 1
 [1] = UND-Verknüpfung Eingang 2
 [2] = UND-Verknüpfung Eingang 3

[3] = UND-Verknüpfung Eingang 4

[4] = UND-Verknüpfung Eingang 5

[5] = UND-Verknüpfung Eingang 6

Hinweis: F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)**p10146 SI Test Sensor Rückmeldung / SI Test Sens Rückm****Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** Unsigned32**Änderbar:** C(95)**Normierung:** -**Dyn. Index:** -**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** 2848**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

0000 bin

Beschreibung: Einstellung des Tests der Rückleseleitung bei Dynamisierung.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	Test F-DO 0	Test aktiv	Kein Test	-

Hinweis: F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)**p10147 SI F-DO Teststop-Modus / SI F-DO Test-Modus****Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** Integer16**Änderbar:** C(95)**Normierung:** -**Dyn. Index:** -**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** -**Min****Max****Werkseinstellung**

1

3

2

Beschreibung: Einstellung des Teststop-Modus für den sicheren Digitalausgang (F-DO).

Wert:

- 1: Testmode 1 Auswertung internes Diagnosesignal (passive Last)
- 2: Testmode 2 Rücklesen F-DO in DI (Relaisschaltung)
- 3: Testmode 3 Rücklesen F-DO in DI (Aktor mit Rückmeldung)

Abhängigkeit: Siehe auch: p10001, p10003, p10007, p10046**r10149 SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2) / SI F-DI Status P2****Zugriffsstufe:** 3**Berechnet:** -**Datentyp:** Unsigned32**Änderbar:** -**Normierung:** -**Dyn. Index:** -**Einheitengruppe:** -**Einheitenwahl:** -**Funktionsplan:** -**Min****Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeige des Überwachungsstatus der fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI).

Es wird angezeigt, welche F-DIs von den Safety Integrated Funktionen verwendet werden.

Besitzt die verwendete Baugruppe weniger als 3 F-DIs, so wird für die nicht vorhandenen F-DIs "Frei verfügbar" angezeigt.

Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DI 0	Safety-überwacht	Frei verfügbar	-
	01	F-DI 1	Safety-überwacht	Frei verfügbar	-
	02	F-DI 2	Safety-überwacht	Frei verfügbar	-

Abhängigkeit:

- p10006 / p10106
- p10022 / p10122
- p10023 / p10123
- p10026 / p10126
- p10030 / p10130
- p10031 / p10131
- p10050 / p10150
- Siehe auch: r10049

p10150		SI PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 2) / SI Ps F-DI über P2			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: C(95)	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		0000 bin	
Beschreibung:	Einstellung zur Übertragung und Auswertung von fehlersicheren Digitaleingängen (F-DI) über PROFIsafe. Der sichere Zustand der ausgewählten F-DIs wird über PROFIsafe an die F-Steuerung übertragen. Die F-DIs werden auf Diskrepanzen überwacht. Diskrepanzfehler können über PROFIsafe quittiert werden.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DI 0 Prozessor 2	Übertragung	Keine Übertragung	-
	01	F-DI 1 Prozessor 2	Übertragung	Keine Übertragung	-
	02	F-DI 2 Prozessor 2	Übertragung	Keine Übertragung	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p10050				
Hinweis:	F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)				

r10151.0...2		CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 2) / SI DI Status P2			
	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32	
	Änderbar: -	Normierung: -		Dyn. Index: -	
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -	
	Min	Max		Werkseinstellung	
	-	-		-	
Beschreibung:	Anzeige des einkanalen, logischen und entprellten Status der fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI). Der Parameter wird im SI Motion Überwachungstakt aktualisiert.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DI 0 Prozessor 2	High	Low	-
	01	F-DI 1 Prozessor 2	High	Low	-
	02	F-DI 2 Prozessor 2	High	Low	-
Abhängigkeit:	Siehe auch: p9501, p9601, p10117, p10150				
Hinweis:	F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)				
	Wird eine Sicherheitsfunktion (z. B. über p10122) einem Eingang zugeordnet, so gilt Folgendes:				
	- Logisch "0": Sicherheitsfunktion wird angewählt				
	- Logisch "1": Sicherheitsfunktion wird abgewählt				
	Der Zusammenhang zwischen dem logischen Pegel und dem externen Spannungspegel am Eingang ist abhängig von der Parametrierung (siehe p10140) des Einganges als Öffner oder Schließer und ist ausgerichtet auf die Verwendung einer Sicherheitsfunktion:				
	Öffner besitzen bei 24 V am Eingang den Pegel Logisch "1", bei 0 V am Eingang den Pegel Logisch "0".				
	Somit führt eine Öffner/Öffner-Parametrierung bei 0 V an beiden Eingängen des F-DI zur Anwahl der Sicherheitsfunktion, bei 24 V an beiden Eingängen zur Abwahl der Sicherheitsfunktion.				
	Schließer besitzen bei 24 V am Eingang den Pegel Logisch "0", bei 0 V am Eingang den Pegel Logisch "1".				
	Somit führen bei einer Öffner/Schließer-Parametrierung die Pegel 0 V/24 V zur Anwahl der Sicherheitsfunktion, die Pegel 24 V/0 V zur Abwahl der Sicherheitsfunktion.				
	Der Zustand von Parameter r10151 ist im Vergleich zu r10051 um einen Überwachungstakt verspätet.				
	Der Parameter wird nur in folgenden Fällen aktualisiert:				
	- Wenn die Safety Extended Functions mit Ansteuerung über F-DI freigegeben sind.				
	- Wenn die Übertragung der F-DIs über PROFIsafe freigegeben ist (siehe p9501).				
	In diesem Fall werden nur die für PROFIsafe übertragenen F-DIs angezeigt und aktualisiert (siehe p10050/p10150). Alle nicht übertragenen F-DIs sind statisch Null.				

r10152.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 2) / SI DO Status P2				
	Zugriffsstufe: 3		Berechnet: -		Datentyp: Unsigned32
	Änderbar: -		Normierung: -		Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -		Einheitenwahl: -		Funktionsplan: -
	Min		Max		Werkseinstellung
	-		-		-
Beschreibung:	Anzeige des Status des Digitalausgangs von Prozessor 2.				
Bitfeld:	Bit	Signalname	1-Signal	0-Signal	FP
	00	F-DO 0 Prozessor 2	High	Low	2853
Hinweis:	F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)				

r20001[0...9]	Ablaufgruppe Abtastzeit / Abl_gr Abtastzeit		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [ms]	- [ms]	- [ms]
Beschreibung:	Anzeige der aktuellen Abtastzeit der Ablaufgruppe 0 bis 9.		
Index:	[0] = Ablaufgruppe 0 [1] = Ablaufgruppe 1 [2] = Ablaufgruppe 2 [3] = Ablaufgruppe 3 [4] = Ablaufgruppe 4 [5] = Ablaufgruppe 5 [6] = Ablaufgruppe 6 [7] = Ablaufgruppe 7 [8] = Ablaufgruppe 8 [9] = Ablaufgruppe 9		

p20030[0...3]	BI: AND 0 Eingänge / AND 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz AND 0 des AND-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20031	BO: AND 0 Ausgang Q / AND 0 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 & I1 & I2 & I3 der Instanz AND 0 des AND-Funktionsblocks.		

p20032	AND 0 Ablaufgruppe / AND 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz AND 0 des AND-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20033	AND 0 Ablaufreihenfolge / AND 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	10
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz AND 0 innerhalb der in p20032 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20034[0...3]**BI: AND 1 Eingänge / AND 1 Eingänge**

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung:

Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz AND 1 des AND-Funktionsblocks.

Index:

[0] = Eingang I0
 [1] = Eingang I1
 [2] = Eingang I2
 [3] = Eingang I3

r20035**BO: AND 1 Ausgang Q / AND 1 Ausgang Q**

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung:

Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 & I1 & I2 & I3 der Instanz AND 1 des AND-Funktionsblocks.

p20036	AND 1 Ablaufgruppe / AND 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz AND 1 des AND-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20037	AND 1 Ablaufreihenfolge / AND 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 20
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz AND 1 innerhalb der in p20036 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20038[0...3]	BI: AND 2 Eingänge / AND 2 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I0, I1, I2, I3 der Instanz AND 2 des AND-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20039	BO: AND 2 Ausgang Q / AND 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 & I1 & I2 & I3 der Instanz AND 2 des AND-Funktionsblocks.		

p20040	AND 2 Ablaufgruppe / AND 2 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz AND 2 des AND-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20041	AND 2 Ablaufreihenfolge / AND 2 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2710
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 30
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz AND 2 innerhalb der in p20040 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20042[0...3]	BI: AND 3 Eingänge / AND 3 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz AND 3 des AND-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20043	BO: AND 3 Ausgang Q / AND 3 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 & I1 & I2 & I3 der Instanz AND 3 des AND-Funktionsblocks.		

p20044			
AND 3 Ablaufgruppe / AND 3 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz AND 3 des AND-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20045			
AND 3 Ablaufreihenfolge / AND 3 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7210
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	40
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz AND 3 innerhalb der in p20044 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20046[0...3]	BI: OR 0 Eingänge / OR 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz OR 0 des OR-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20047	BO: OR 0 Ausgang Q / OR 0 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 I1 I2 I3 der Instanz OR 0 des OR-Funktionsblocks.		

p20048 OR 0 Ablaufgruppe / OR 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz OR 0 des OR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen

p20049 OR 0 Ablaufreihenfolge / OR 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	60

Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz OR 0 innerhalb der in p20048 eingestellten Ablaufgruppe.
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20050[0...3]	BI: OR 1 Eingänge / OR 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz OR 1 des OR-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20051	BO: OR 1 Ausgang Q / OR 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 I1 I2 I3 der Instanz OR 1 des OR-Funktionsblocks.		

p20052 OR 1 Ablaufgruppe / OR 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz OR 1 des OR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.

Wert:

- 1: Ablaufgruppe 1
- 2: Ablaufgruppe 2
- 3: Ablaufgruppe 3
- 4: Ablaufgruppe 4
- 5: Ablaufgruppe 5
- 6: Ablaufgruppe 6
- 9999: Nicht rechnen

p20053 OR 1 Ablaufreihenfolge / OR 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	70

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz OR 1 innerhalb der in p20052 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20054[0...3]**BI: OR 2 Eingänge / OR 2 Eingänge**

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz OR 2 des OR-Funktionsblocks.

Index:
 [0] = Eingang I0
 [1] = Eingang I1
 [2] = Eingang I2
 [3] = Eingang I3

r20055**BO: OR 2 Ausgang Q / OR 2 Ausgang Q**

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

-

Max

-

Werkseinstellung

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 | I1 | I2 | I3 der Instanz OR 2 des OR-Funktionsblocks.

p20056	OR 2 Ablaufgruppe / OR 2 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz OR 2 des OR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20057	OR 2 Ablaufreihenfolge / OR 2 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 80
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz OR 2 innerhalb der in p20056 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20058[0...3]	BI: OR 3 Eingänge / OR 3 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz OR 3 des OR-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20059	BO: OR 3 Ausgang Q / OR 3 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q = I0 I1 I2 I3 der Instanz OR 3 des OR-Funktionsblocks.		

p20060			
OR 3 Ablaufgruppe / OR 3 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz OR 3 des OR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20061			
OR 3 Ablaufreihenfolge / OR 3 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7212
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	90
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz OR 3 innerhalb der in p20060 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20062[0...3]	BI: XOR 0 Eingänge / XOR 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz XOR 0 des XOR-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20063	BO: XOR 0 Ausgang Q / XOR 0 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q der Instanz XOR 0 des XOR-Funktionsblocks.		

p20064			
XOR 0 Ablaufgruppe / XOR 0 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz XOR 0 des XOR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20065			
XOR 0 Ablaufreihenfolge / XOR 0 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	110
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz XOR 0 innerhalb der in p20064 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20066[0...3]	BI: XOR 1 Eingänge / XOR 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz XOR 1 des XOR-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20067	BO: XOR 1 Ausgang Q / XOR 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße Q der Instanz XOR 1 des XOR-Funktionsblocks.

p20068	XOR 1 Ablaufgruppe / XOR 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz XOR 1 des XOR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20069	XOR 1 Ablaufreihenfolge / XOR 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 120
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz XOR 1 innerhalb der in p20068 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20070[0...3]	BI: XOR 2 Eingänge / XOR 2 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz XOR 2 des XOR-Funktionsblocks.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1 [2] = Eingang I2 [3] = Eingang I3		

r20071	BO: XOR 2 Ausgang Q / XOR 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße Q der Instanz XOR 2 des XOR-Funktionsblocks.		

p20072	XOR 2 Ablaufgruppe / XOR 2 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz XOR 2 des XOR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20073	XOR 2 Ablaufreihenfolge / XOR 2 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 130
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz XOR 2 innerhalb der in p20072 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20074[0...3]**BI: XOR 3 Eingänge / XOR 3 Eingänge**

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0, I1, I2, I3 der Instanz XOR 3 des XOR-Funktionsblocks.

Index:
 [0] = Eingang I0
 [1] = Eingang I1
 [2] = Eingang I2
 [3] = Eingang I3

r20075**BO: XOR 3 Ausgang Q / XOR 3 Ausgang Q**

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße Q der Instanz XOR 3 des XOR-Funktionsblocks.

p20076	XOR 3 Ablaufgruppe / XOR 3 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe in der die Instanz XOR 3 des XOR-Funktionsblocks aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20077	XOR 3 Ablaufreihenfolge / XOR 3 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7214
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	140
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz XOR 3 innerhalb der in p20076 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20078	BI: NOT 0 Eingang I / NOT 0 Eingang I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I der Instanz NOT 0 des Invertierers.

r20079	BO: NOT 0 Invertierter Ausgang / NOT 0 Inv Ausgang		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang der Instanz NOT 0 des Invertierers.

p20080 NOT 0 Ablaufgruppe / NOT 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NOT 0 des Invertierers aufgerufen werden soll.

Wert:

- 1: Ablaufgruppe 1
- 2: Ablaufgruppe 2
- 3: Ablaufgruppe 3
- 4: Ablaufgruppe 4
- 5: Ablaufgruppe 5
- 6: Ablaufgruppe 6
- 9999: Nicht rechnen

p20081 NOT 0 Ablaufreihenfolge / NOT 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	160

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NOT 0 innerhalb der in p20080 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20082	BI: NOT 1 Eingang I / NOT 1 Eingang I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I der Instanz NOT 1 des Invertierers.

r20083	BO: NOT 1 Invertierter Ausgang / NOT 1 Inv Ausgang		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang der Instanz NOT 1 des Invertierers.

p20084	NOT 1 Ablaufgruppe / NOT 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NOT 1 des Invertierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20085	NOT 1 Ablaufreihenfolge / NOT 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 170
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NOT 1 innerhalb der in p20084 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20086	BI: NOT 2 Eingang I / NOT 2 Eingang I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I der Instanz NOT 2 des Invertierers.

r20087	BO: NOT 2 Invertierter Ausgang / NOT 2 Inv Ausgang		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang der Instanz NOT 2 des Invertierers.

p20088 NOT 2 Ablaufgruppe / NOT 2 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NOT 2 des Invertierers aufgerufen werden soll.

Wert:

- 1: Ablaufgruppe 1
- 2: Ablaufgruppe 2
- 3: Ablaufgruppe 3
- 4: Ablaufgruppe 4
- 5: Ablaufgruppe 5
- 6: Ablaufgruppe 6
- 9999: Nicht rechnen

p20089 NOT 2 Ablaufreihenfolge / NOT 2 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	180

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NOT 2 innerhalb der in p20088 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20090	BI: NOT 3 Eingang I / NOT 3 Eingang I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I der Instanz NOT 3 des Invertierers.

r20091	BO: NOT 3 Invertierter Ausgang / NOT 3 Inv Ausgang		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang der Instanz NOT 3 des Invertierers.

p20092 NOT 3 Ablaufgruppe / NOT 3 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NOT 3 des Invertierers aufgerufen werden soll.

Wert:

- 1: Ablaufgruppe 1
- 2: Ablaufgruppe 2
- 3: Ablaufgruppe 3
- 4: Ablaufgruppe 4
- 5: Ablaufgruppe 5
- 6: Ablaufgruppe 6
- 9999: Nicht rechnen

p20093 NOT 3 Ablaufreihenfolge / NOT 3 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	190

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NOT 3 innerhalb der in p20092 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20094[0...3]	CI: ADD 0 Eingänge / ADD 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0, X1, X2, X3 der Instanz ADD 0 des Addierers.

Index:
 [0] = Eingang X0
 [1] = Eingang X1
 [2] = Eingang X2
 [3] = Eingang X3

r20095	CO: ADD 0 Ausgang Y / ADD 0 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße $Y = X0 + X1 + X2 + X3$ der Instanz ADD 0 des Addierers.

p20096			
ADD 0 Ablaufgruppe / ADD 0 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz ADD 0 des Addierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20097			
ADD 0 Ablaufreihenfolge / ADD 0 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	210
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz ADD 0 innerhalb der in p20096 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20098[0...3]	CI: ADD 1 Eingänge / ADD 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0, X1, X2, X3 der Instanz ADD 1 des Addierers.		
Index:	[0] = Eingang X0 [1] = Eingang X1 [2] = Eingang X2 [3] = Eingang X3		

r20099	CO: ADD 1 Ausgang Y / ADD 1 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße $Y = X0 + X1 + X2 + X3$ der Instanz ADD 1 des Addierers.		

p20100	ADD 1 Ablaufgruppe / ADD 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz ADD 1 des Addierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20101	ADD 1 Ablaufreihenfolge / ADD 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	220
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz ADD 1 innerhalb der in p20100 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20102[0...1]	CI: SUB 0 Eingänge / SUB 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Minuenden X1 und des Subtrahenden X2 der Instanz SUB 0 des Subtrahierers.		
Index:	[0] = Minuend X1 [1] = Subtrahend X2		
r20103	CO: SUB 0 Differenz Y / SUB 0 Differenz Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Differenz $Y = X1 - X2$ der Instanz SUB 0 des Subtrahierers.		

p20104	SUB 0 Ablaufgruppe / SUB 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz SUB 0 des Subtrahierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20105	SUB 0 Ablaufreihenfolge / SUB 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	240
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz SUB 0 innerhalb der in p20104 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20106[0...1]	CI: SUB 1 Eingänge / SUB 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Minuenden X1 und des Subtrahenden X2 der Instanz SUB 1 des Subtrahierers.		
Index:	[0] = Minuend X1 [1] = Subtrahend X2		

r20107	CO: SUB 1 Differenz Y / SUB 1 Differenz Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Differenz $Y = X1 - X2$ der Instanz SUB 1 des Subtrahierers.		

p20108	SUB 1 Ablaufgruppe / SUB 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz SUB 1 des Subtrahierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20109	SUB 1 Ablaufreihenfolge / SUB 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	250
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz SUB 1 innerhalb der in p20108 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20110[0...3]	CI: MUL 0 Eingänge / MUL 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Faktoren X0, X1, X2, X3 der Instanz MUL 0 des Multiplizierers.		
Index:	[0] = Faktor X0 [1] = Faktor X1 [2] = Faktor X2 [3] = Faktor X3		

r20111	CO: MUL 0 Produkt Y / MUL 0 Produkt Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für das Produkt $Y = X0 * X1 * X2 * X3$ der Instanz MUL 0 des Multiplizierers.		

p20112 MUL 0 Ablaufgruppe / MUL 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz MUL 0 des Multiplizierers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20113 MUL 0 Ablaufreihenfolge / MUL 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	270

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz MUL 0 innerhalb der in p20112 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20114[0...3]	CI: MUL 1 Eingänge / MUL 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Faktoren X0, X1, X2, X3 der Instanz MUL 1 des Multiplizierers.		
Index:	[0] = Faktor X0 [1] = Faktor X1 [2] = Faktor X2 [3] = Faktor X3		

r20115	CO: MUL 1 Produkt Y / MUL 1 Produkt Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für das Produkt $Y = X0 * X1 * X2 * X3$ der Instanz MUL 1 des Multiplizierers.		

p20116			
MUL 1 Ablaufgruppe / MUL 1 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz MUL 1 des Multiplizierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20117			
MUL 1 Ablaufreihenfolge / MUL 1 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	280
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz MUL 1 innerhalb der in p20116 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20118[0...1]	CI: DIV 0 Eingänge / DIV 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Dividenden X1 und des Divisors X2 der Instanz DIV 0 des Dividierers.		
Index:	[0] = Dividend X0 [1] = Divisor X1		
r20119[0...2]	CO: DIV 0 Quotient / DIV 0 Quotient		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Quotienten $Y = X1 / X2$, den ganzzahligen Quotienten YIN sowie für den Divisionsrest $MOD = (Y - YIN) \times X2$ der Instanz DIV 0 des Dividierers.		
Index:	[0] = Quotient Y [1] = Ganzzahliger Quotient YIN [2] = Divisionsrest MOD		

r20120	BO: DIV 0 Divisor ist Null QF / DIV 0 Divisor=0 QF		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Meldung QF, dass der Divisor X2 der Instanz DIV 0 des Dividierers gleich Null ist. X2 = 0.0 => QF = 1		

p20121	DIV 0 Ablaufgruppe / DIV 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz DIV 0 des Dividierers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20122	DIV 0 Ablaufreihenfolge / DIV 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	300
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz DIV 0 innerhalb der in p20121 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20123[0...1]	CI: DIV 1 Eingänge / DIV 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Dividenden X1 und des Divisors X2 der Instanz DIV 1 des Dividierers.		
Index:	[0] = Dividend X0 [1] = Divisor X1		

r20124[0...2]	CO: DIV 1 Quotient / DIV 1 Quotient		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Quotienten $Y = X1 / X2$, den ganzzahligen Quotienten YIN sowie für den Divisionsrest $MOD = (Y - YIN) \times X2$ der Instanz DIV 1 des Dividierers.		
Index:	[0] = Quotient Y [1] = Ganzzahliger Quotient YIN [2] = Divisionsrest MOD		
r20125	BO: DIV 1 Divisor ist Null QF / DIV 1 Divisor=0 QF		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Meldung QF, dass der Divisor X2 der Instanz DIV 1 des Dividierers gleich Null ist. $X2 = 0.0 \Rightarrow QF = 1$		

p20126 DIV 1 Ablaufgruppe / DIV 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz DIV 1 des Dividierers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20127 DIV 1 Ablaufreihenfolge / DIV 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7222
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	310

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz DIV 1 innerhalb der in p20126 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20128	CI: AVA 0 Eingang X / AVA 0 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz AVA 0 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung.		
r20129	CO: AVA 0 Ausgang Y / AVA 0 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y der Instanz AVA 0 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung.		

r20130	BO: AVA 0 Eingang negativ SN / AVA 0 Eing neg SN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Meldung SN, dass die Eingangsgröße X der Instanz AVA 0 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung negativ ist. X < 0.0 => SN = 1		
p20131	AVA 0 Ablaufgruppe / AVA 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz AVA 0 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20132	AVA 0 Ablaufreihenfolge / AVA 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	340
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz AVA 0 innerhalb der in p20131 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20133	CI: AVA 1 Eingang X / AVA 1 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz AVA 1 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung.		

r20134 CO: AVA 1 Ausgang Y / AVA 1 Ausgang Y

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y der Instanz AVA 1 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung.

r20135 BO: AVA 1 Eingang negativ SN / AVA 1 Eing neg SN

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Meldung SN, dass die Eingangsgröße X der Instanz AVA 1 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung negativ ist.
X < 0.0 => SN = 1

p20136	AVA 1 Ablaufgruppe / AVA 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz AVA 1 des Absolutwertbildners mit Vorzeichenauswertung aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20137	AVA 1 Ablaufreihenfolge / AVA 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7224
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	350
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz AVA 1 innerhalb der in p20136 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20138	BI: MFP 0 Eingangsimpuls I / MFP 0 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz MFP 0 des Impulsbildners.		
p20139	MFP 0 Impulsdauer in ms / MFP 0 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz MFP 0 des Impulsbildners.		

r20140	BO: MFP 0 Ausgang Q / MFP 0 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz MFP 0 des Impulsbildners.

p20141	MFP 0 Ablaufgruppe / MFP 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz MFP 0 des Impulsbildners aufgerufen werden soll.

Wert:

5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20142 MFP 0 Ablaufreihenfolge / MFP 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	370

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz MFP 0 innerhalb der in p20141 eingestellten Ablaufgruppe.
Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20143 BI: MFP 1 Eingangsimpuls I / MFP 1 Eing_imp I

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz MFP 1 des Impulsbildners.

p20144	MFP 1 Impulsdauer in ms / MFP 1 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	5400000.00	0.00

Beschreibung: Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz MFP 1 des Impulsbildners.

r20145	BO: MFP 1 Ausgang Q / MFP 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz MFP 1 des Impulsbildners.

p20146 MFP 1 Ablaufgruppe / MFP 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz MFP 1 des Impulsbildners aufgerufen werden soll.

Wert:
5: Ablaufgruppe 5
6: Ablaufgruppe 6
9999: Nicht rechnen

p20147 MFP 1 Ablaufreihenfolge / MFP 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	380

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz MFP 1 innerhalb der in p20146 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20148	BI: PCL 0 Eingangsimpuls I / PCL 0 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PCL 0 des Impulsverkürzers.		
p20149	PCL 0 Impulsdauer in ms / PCL 0 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz PCL 0 des Impulsverkürzers.		

r20150 BO: PCL 0 Ausgang Q / PCL 0 Ausgang Q

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PCL 0 des Impulsverkürzers.

p20151 PCL 0 Ablaufgruppe / PCL 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PCL 0 des Impulsverkürzers aufgerufen werden soll.

Wert:

5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20152	PCL 0 Ablaufreihenfolge / PCL 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	400
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PCL 0 innerhalb der in p20151 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewart werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewart gerechnet.		
p20153	BI: PCL 1 Eingangsimpuls I / PCL 1 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PCL 1 des Impulsverkürzers.		

p20154	PCL 1 Impulsdauer in ms / PCL 1 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	5400000.00	0.00

Beschreibung: Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz PCL 1 des Impulsverkürzers.

r20155	BO: PCL 1 Ausgang Q / PCL 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PCL 1 des Impulsverkürzers.

p20156 PCL 1 Ablaufgruppe / PCL 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PCL 1 des Impulsverkürzers aufgerufen werden soll.

Wert:
5: Ablaufgruppe 5
6: Ablaufgruppe 6
9999: Nicht rechnen

p20157 PCL 1 Ablaufreihenfolge / PCL 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	410

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PCL 1 innerhalb der in p20156 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20158	BI: PDE 0 Eingangsimpuls I / PDE 0 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDE 0 des Einschaltverzögerers.		
p20159	PDE 0 Impulsverzögerungszeit in ms / PDE 0 t_Ver ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverzögerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDE 0 des Einschaltverzögerers.		

r20160 BO: PDE 0 Ausgang Q / PDE 0 Ausgang Q

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDE 0 des Einschaltverzögerers.

p20161 PDE 0 Ablaufgruppe / PDE 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDE 0 des Einschaltverzögerers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20162 PDE 0 Ablaufreihenfolge / PDE 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	430

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDE 0 innerhalb der in p20161 eingestellten Ablaufgruppe.
Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20163 BI: PDE 1 Eingangsimpuls I / PDE 1 Eing_imp I

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDE 1 des Einschaltverzögerers.

p20164	PDE 1 Impulsverzögerungszeit in ms / PDE 1 t_{Ver} ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverzögerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDE 1 des Einschaltverzögerers.		
r20165	BO: PDE 1 Ausgang Q / PDE 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDE 1 des Einschaltverzögerers.		

p20166	PDE 1 Ablaufgruppe / PDE 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDE 1 des Einschaltverzögerers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20167	PDE 1 Ablaufreihenfolge / PDE 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	440
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDE 1 innerhalb der in p20166 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20168	BI: PDF 0 Eingangsimpuls I / PDF 0 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDF 0 des Ausschaltverzögerers.		
p20169	PDF 0 Impulsverlängerungszeit in ms / PDF 0 t_Verl ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverlängerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDF 0 des Ausschaltverzögerers.		

r20170 BO: PDF 0 Ausgang Q / PDF 0 Ausgang Q

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDF 0 des Ausschaltverzögerers.

p20171 PDF 0 Ablaufgruppe / PDF 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

5

9999

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDF 0 des Ausschaltverzögerers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20172			
PDF 0 Ablaufreihenfolge / PDF 0 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	460
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDF 0 innerhalb der in p20171 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewart werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewart gerechnet.		
p20173			
BI: PDF 1 Eingangsimpuls I / PDF 1 Eing_imp I			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDF 1 des Ausschaltverzögerers.		

p20174	PDF 1 Impulsverlängerungszeit in ms / PDF 1 t_Verl ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0.00	Max 5400000.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverlängerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDF 1 des Ausschaltverzögerers.		
r20175	BO: PDF 1 Ausgang Q / PDF 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDF 1 des Ausschaltverzögerers.		

p20176			
PDF 1 Ablaufgruppe / PDF 1 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDF 1 des Ausschaltverzögerers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20177			
PDF 1 Ablaufreihenfolge / PDF 1 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	470
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDF 1 innerhalb der in p20176 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20178[0...1]	BI: PST 0 Eingänge / PST 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I und den Rücksetzeingang R der Instanz PST 0 des Impulsverlängerers.		
Index:	[0] = Eingangsimpuls I [1] = Rücksetzeingang R		
p20179	PST 0 Impulsdauer in ms / PST 0 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz PST 0 des Impulsverlängerers.		

r20180 BO: PST 0 Ausgang Q / PST 0 Ausgang Q

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PST 0 des Impulsverlängerers.

p20181 PST 0 Ablaufgruppe / PST 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PST 0 des Impulsverlängerers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20182	PST 0 Ablaufreihenfolge / PST 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	7999	490
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PST 0 innerhalb der in p20181 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20183[0...1]	BI: PST 1 Eingänge / PST 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I und den Rücksetzeingang R der Instanz PST 1 des Impulsverlängerers.		
Index:	[0] = Eingangsimpuls I [1] = Rücksetzeingang R		

p20184	PST 1 Impulsdauer in ms / PST 1 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	5400000.00	0.00

Beschreibung: Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz PST 1 des Impulsverlängerers.

r20185	BO: PST 1 Ausgang Q / PST 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PST 1 des Impulsverlängerers.

p20186 PST 1 Ablaufgruppe / PST 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

5

Max

9999

Werkseinstellung

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PST 1 des Impulsverlängerers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20187 PST 1 Ablaufreihenfolge / PST 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7234
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

0

Max

7999

Werkseinstellung

500

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PST 1 innerhalb der in p20186 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20188[0...1]	BI: RSR 0 Eingänge / RSR 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Eingangs Setzen S und des Eingangs Rücksetzen R der Instanz RSR 0 des RS-Flip-Flops.		
Index:	[0] = Setzen S [1] = Rücksetzen R		
r20189	BO: RSR 0 Ausgang Q / RSR 0 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgang Q der Instanz RSR 0 des RS-Flip-Flops.		

r20190	BO: RSR 0 Invertierter Ausgang QN / RSR 0 Inv Ausg QN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang QN der Instanz RSR 0 des RS-Flip-Flops.		
p20191	RSR 0 Ablaufgruppe / RSR 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz RSR 0 des RS-Flip-Flops aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20192	RSR 0 Ablaufreihenfolge / RSR 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	7999	520
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz RSR 0 innerhalb der in p20191 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20193[0...1]	BI: RSR 1 Eingänge / RSR 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Eingangs Setzen S und des Eingangs Rücksetzen R der Instanz RSR 1 des RS-Flip-Flops.		
Index:	[0] = Setzen S [1] = Rücksetzen R		

r20194	BO: RSR 1 Ausgang Q / RSR 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgang Q der Instanz RSR 1 des RS-Flip-Flops.

r20195	BO: RSR 1 Invertierter Ausgang QN / RSR 1 Inv Ausg QN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang QN der Instanz RSR 1 des RS-Flip-Flops.

p20196	RSR 1 Ablaufgruppe / RSR 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 1	Max 9999	Werkseinstellung 9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz RSR 1 des RS-Flip-Flops aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20197	RSR 1 Ablaufreihenfolge / RSR 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 7999	Werkseinstellung 530
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz RSR 1 innerhalb der in p20196 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20198[0...3]	BI: DFR 0 Eingänge / DFR 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Triggereingang I, D-Eingang D, Eingang Setzen S und Eingang Rücksetzen R der Instanz DFR 0 des D-Flip-Flops.		
Index:	[0] = Triggereingang I [1] = D-Eingang D [2] = Setzen S [3] = Rücksetzen R		
r20199	BO: DFR 0 Ausgang Q / DFR 0 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgang Q der Instanz DFR 0 des D-Flip-Flops.		

r20200	BO: DFR 0 Invertierter Ausgang QN / DFR 0 Inv Ausg QN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang QN der Instanz DFR 0 des D-Flip-Flops.

p20201	DFR 0 Ablaufgruppe / DFR 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz DFR 0 des D-Flip-Flops aufgerufen werden soll.

Wert:

1:	Ablaufgruppe 1
2:	Ablaufgruppe 2
3:	Ablaufgruppe 3
4:	Ablaufgruppe 4
5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20202	DFR 0 Ablaufreihenfolge / DFR 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0	Max 32000	Werkseinstellung 550
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz DFR 0 innerhalb der in p20201 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		
p20203[0...3]	BI: DFR 1 Eingänge / DFR 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Triggereingang I, D-Eingang D, Eingang Setzen S und Eingang Rücksetzen R der Instanz DFR 1 des D-Flip-Flops.		
Index:	[0] = Triggereingang I [1] = D-Eingang D [2] = Setzen S [3] = Rücksetzen R		

r20204	BO: DFR 1 Ausgang Q / DFR 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgang Q der Instanz DFR 1 des D-Flip-Flops.

r20205	BO: DFR 1 Invertierter Ausgang QN / DFR 1 Inv Ausg QN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang QN der Instanz DFR 1 des D-Flip-Flops.

p20206 DFR 1 Ablaufgruppe / DFR 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz DFR 1 des D-Flip-Flops aufgerufen werden soll.

Wert:

- 1: Ablaufgruppe 1
- 2: Ablaufgruppe 2
- 3: Ablaufgruppe 3
- 4: Ablaufgruppe 4
- 5: Ablaufgruppe 5
- 6: Ablaufgruppe 6
- 9999: Nicht rechnen

p20207 DFR 1 Ablaufreihenfolge / DFR 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	560

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe der Instanz DFR 1 innerhalb der in p20206 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20208[0...1]	BI: BSW 0 Eingänge / BSW 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0 und I1 der Instanz BSW 0 des Binär-Umschalters.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1		

p20209	BI: BSW 0 Schalterstellung I / BSW 0 Sch Stellung		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Schalterstellung I der Instanz BSW 0 des Binär-Umschalters.		

r20210 BO: BSW 0 Ausgang Q / BSW 0 Ausgang Q

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Q der Instanz BSW 0 des Binär-Umschalters.

p20211 BSW 0 Ablaufgruppe / BSW 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz BSW 0 des Binär-Umschalters aufgerufen werden soll.

Wert:

1:	Ablaufgruppe 1
2:	Ablaufgruppe 2
3:	Ablaufgruppe 3
4:	Ablaufgruppe 4
5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20212	BSW 0 Ablaufreihenfolge / BSW 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	7999	580
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz BSW 0 innerhalb der in p20211 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20213[0...1]	BI: BSW 1 Eingänge / BSW 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen I0 und I1 der Instanz BSW 1 des Binär-Umschalters.		
Index:	[0] = Eingang I0 [1] = Eingang I1		

p20214	BI: BSW 1 Schalterstellung I / BSW 1 Sch Stellung		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Schalterstellung I der Instanz BSW 1 des Binär-Umschalters.

r20215	BO: BSW 1 Ausgang Q / BSW 1 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Q der Instanz BSW 1 des Binär-Umschalters.

p20216 BSW 1 Ablaufgruppe / BSW 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz BSW 1 des Binär-Umschalters aufgerufen werden soll.
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen

p20217 BSW 1 Ablaufreihenfolge / BSW 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	7999	590

Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz BSW 1 innerhalb der in p20216 eingestellten Ablaufgruppe.
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20218[0...1]	CI: NSW 0 Eingänge / NSW 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0 und X1 der Instanz NSW 0 des Numerischen-Umschalters.		
Index:	[0] = Eingang X0 [1] = Eingang X1		

p20219	BI: NSW 0 Schalterstellung I / NSW 0 Sch Stellung		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Schalterstellung I der Instanz NSW 0 des Numerischen-Umschalters.		

r20220	CO: NSW 0 Ausgang Y / NSW 0 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y der Instanz NSW 0 des Numerischen-Umschalters.		
p20221	NSW 0 Ablaufgruppe / NSW 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NSW 0 des Numerischen-Umschalters aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20222 NSW 0 Ablaufreihenfolge / NSW 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	610

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NSW 0 innerhalb der in p20221 eingestellten Ablaufgruppe.
Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.

p20223[0...1] CI: NSW 1 Eingänge / NSW 1 Eingänge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0 und X1 der Instanz NSW 1 des Numerischen-Umschalters.
Index: [0] = Eingang X0
[1] = Eingang X1

p20224	BI: NSW 1 Schalterstellung I / NSW 1 Sch Stellung		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Schalterstellung I der Instanz NSW 1 des Numerischen-Umschalters.		
r20225	CO: NSW 1 Ausgang Y / NSW 1 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y der Instanz NSW 1 des Numerischen-Umschalters.		

p20226 NSW 1 Ablaufgruppe / NSW 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min
5

Max
9999

Werkseinstellung
9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NSW 1 des Numerischen-Umschalters aufgerufen werden soll.

Wert:
5: Ablaufgruppe 5
6: Ablaufgruppe 6
9999: Nicht rechnen

p20227 NSW 1 Ablaufreihenfolge / NSW 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7250
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min
0

Max
32000

Werkseinstellung
620

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NSW 1 innerhalb der in p20226 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20228	CI: LIM 0 Eingang X / LIM 0 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz LIM 0 des Begrenzers.

p20229	LIM 0 Oberer Grenzwert LU / LIM 0 Ob Grenz LU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für den oberen Grenzwert LU der Instanz LIM 0 des Begrenzers.

p20230	LIM 0 Unterer Grenzwert LL / LIM 0 Unt Grenz LL		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für den unteren Grenzwert LL der Instanz LIM 0 des Begrenzers.

r20231	CO: LIM 0 Ausgang Y / LIM 0 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die begrenzte Ausgangsgröße Y der Instanz LIM 0 des Begrenzers.

r20232	BO: LIM 0 Eingangsgröße an der oberen Grenze QU / LIM 0 QU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LIM 0 des Begrenzers QU (Oberer Grenzwert erreicht), d. h. QU = 1 für X >= LU.		
r20233	BO: LIM 0 Eingangsgröße an der unteren Grenze QL / LIM 0 QL		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LIM 0 des Begrenzers QL (Unterer Grenzwert erreicht), d. h. QL = 1 für X <= LL.		

p20234 LIM 0 Ablaufgruppe / LIM 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min
5

Max
9999

Werkseinstellung
9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz LIM 0 des Begrenzers aufgerufen werden soll.

Wert:
5: Ablaufgruppe 5
6: Ablaufgruppe 6
9999: Nicht rechnen

p20235 LIM 0 Ablaufreihenfolge / LIM 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min
0

Max
32000

Werkseinstellung
640

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz LIM 0 innerhalb der in p20234 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20236	CI: LIM 1 Eingang X / LIM 1 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz LIM 1 des Begrenzers.

p20237	LIM 1 Oberer Grenzwert LU / LIM 1 Ob Grenz LU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für den oberen Grenzwert LU der Instanz LIM 1 des Begrenzers.

p20238	LIM 1 Unterer Grenzwert LL / LIM 1 Unt Grenz LL		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für den unteren Grenzwert LL der Instanz LIM 1 des Begrenzers.

r20239	CO: LIM 1 Ausgang Y / LIM 1 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die begrenzte Ausgangsgröße Y der Instanz LIM 1 des Begrenzers.

r20240	BO: LIM 1 Eingangsgröße an der oberen Grenze QU / LIM 1 QU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LIM 1 des Begrenzers QU (Oberer Grenzwert erreicht), d. h. QU = 1 für X >= LU.		
r20241	BO: LIM 1 Eingangsgröße an der unteren Grenze QL / LIM 1 QL		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LIM 1 des Begrenzers QL (Unterer Grenzwert erreicht), d. h. QL = 1 für X <= LL.		

p20242 LIM 1 Ablaufgruppe / LIM 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz LIM 1 des Begrenzers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20243 LIM 1 Ablaufreihenfolge / LIM 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7260
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	650

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz LIM 1 innerhalb der in p20242 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20244[0...1]	CI: PT1 0 Eingänge / PT1 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X und des Setzwertes SV der Instanz PT1 0 des Glättungsglieds.		
Index:	[0] = Eingang X [1] = Setzwert SV		
p20245	BI: PT1 0 Setzwert übernehmen S / PT1 0 Setzw übern		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Signal "Setzwert übernehmen" der Instanz PT1 0 des Glättungsglieds.		

p20246	PT1 0 Glättungszeitkonstante in ms / PT1 0 T_glatt ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	340.28235E36	0.00

Beschreibung: Einstellung der Glättungszeitkonstante T in Millisekunden der Instanz PT1 0 des Glättungsglieds.

r20247	CO: PT1 0 Ausgang Y / PT1 0 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die geglättete Ausgangsgröße Y der Instanz PT1 0 des Glättungsglieds.

p20248			
PT1 0 Ablaufgruppe / PT1 0 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PT1 0 des Glättungsglieds aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20249			
PT1 0 Ablaufreihenfolge / PT1 0 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	670
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PT1 0 innerhalb der in p20248 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20250[0...1]	CI: PT1 1 Eingänge / PT1 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X und des Setzwertes SV der Instanz PT1 1 des Glättungsglieds.		
Index:	[0] = Eingang X [1] = Setzwert SV		
p20251	BI: PT1 1 Setzwert übernehmen S / PT1 1 Setzw übern		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Signal "Setzwert übernehmen" der Instanz PT1 1 des Glättungsglieds.		

p20252	PT1 1 Glättungszeitkonstante in ms / PT1 1 T_glatt ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	340.28235E36	0.00

Beschreibung: Einstellung der Glättungszeitkonstante T in Millisekunden der Instanz PT1 1 des Glättungsglieds.

r20253	CO: PT1 1 Ausgang Y / PT1 1 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die geglättete Ausgangsgröße Y der Instanz PT1 1 des Glättungsglieds.

p20254 PT1 1 Ablaufgruppe / PT1 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

5

Max

9999

Werkseinstellung

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PT1 1 des Glättungsglieds aufgerufen werden soll.

Wert:

5: Ablaufgruppe 5

6: Ablaufgruppe 6

9999: Nicht rechnen

p20255 PT1 1 Ablaufreihenfolge / PT1 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7262
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

0

Max

32000

Werkseinstellung

680

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PT1 1 innerhalb der in p20254 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20256[0...1]	CI: INT 0 Eingänge / INT 0 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X und des Setzwertes SV der Instanz INT 0 des Integrators.		
Index:	[0] = Eingang X [1] = Setzwert SV		

p20257	INT 0 Oberer Grenzwert LU / INT 0 Ob Grenz LU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000
Beschreibung:	Einstellung des oberen Grenzwerts LU der Instanz INT 0 des Integrators.		

p20258 INT 0 Unterer Grenzwert LL / INT 0 Unt Grenz LL

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellung des unteren Grenzwerts LL der Instanz INT 0 des Integrators.

p20259 INT 0 Integrierzeitkonstante in ms / INT 0 T_Integr ms

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0.00	340.28235E36	0.00

Beschreibung: Einstellung der Integrierzeitkonstante Ti in Millisekunden der Instanz INT 0 des Integrators.

p20260	BI: INT 0 Setzwert übernehmen S / INT 0 Setzw über		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für das Signal "Setzwert übernehmen" der Instanz INT 0 des Integrators.		
r20261	CO: INT 0 Ausgang Y / INT 0 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y der Instanz INT 0 des Integrators. Ist LL >= LU ist die Ausgangsgröße Y = LU.		

r20262 BO: INT 0 Integrator an oberen Grenze QU / INT 0 QU

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Meldung QU, dass die Ausgangsgröße Y der Instanz INT 0 des Integrators den oberen Grenzwert LU erreicht hat.

r20263 BO: INT 0 Integrator an unteren Grenze QL / INT 0 QL

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Meldung QL, dass die Ausgangsgröße Y der Instanz INT 0 des Integrators den unteren Grenzwert LL erreicht hat.

p20264	INT 0 Ablaufgruppe / INT 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz INT 0 des Integrators aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20265	INT 0 Ablaufreihenfolge / INT 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	700
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz INT 0 innerhalb der in p20264 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20266	CI: LVM 0 Eingang X / LVM 0 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers.

p20267	LVM 0 Intervall-Mittelwert M / LVM 0 Mittelwert M		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für den Intervall-Mittelwert M der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers.

p20268	LVM 0 Intervall-Grenze L / LVM 0 Grenze L		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für die Intervall-Grenze L der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers.

p20269	LVM 0 Hysterese HY / LVM 0 Hysterese HY		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für die Hysterese HY der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers.

r20270	BO: LVM 0 Eingangsgröße oberhalb Intervall QU / LVM 0 X oberh QU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers, dass die Eingangsgröße X mindestens einmal $X > M + L$ war und $X \geq M + L - HY$ ist.		
r20271	BO: LVM 0 Eingangsgröße innerhalb Intervall QM / LVM 0 X innerh QM		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers, dass die Eingangsgröße X innerhalb des Intervalls liegt.		

r20272	BO: LVM 0 Eingangsgröße unterhalb Intervall QL / LVM 0 X unterh QL		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers, dass die Eingangsgröße X mindestens einmal $X < M - L$ war und $X \leq M - L + HY$ ist.		
p20273	LVM 0 Ablaufgruppe / LVM 0 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz LVM 0 des doppelseitigen Begrenzers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20274	LVM 0 Ablaufreihenfolge / LVM 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	7999	720
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz LVM 0 innerhalb der in p20273 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20275	CI: LVM 1 Eingang X / LVM 1 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers.		

p20276	LVM 1 Intervall-Mittelwert M / LVM 1 Mittelwert M		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000
Beschreibung:	Einstellparameter für den Intervall-Mittelwert M der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers.		

p20277	LVM 1 Intervall-Grenze L / LVM 1 Grenze L		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000
Beschreibung:	Einstellparameter für die Intervall-Grenze L der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers.		

p20278 LVM 1 Hysterese HY / LVM 1 Hysterese HY

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellparameter für die Hysterese HY der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers.

r20279 BO: LVM 1 Eingangsgröße oberhalb Intervall QU / LVM 1 X oberh QU

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers, dass die Eingangsgröße X mindestens einmal $X > M + L$ war und $X \geq M + L - HY$ ist.

r20280	BO: LVM 1 Eingangsgröße innerhalb Intervall QM / LVM 1 X innerh QM		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers, dass die Eingangsgröße X innerhalb des Intervalls liegt.		
r20281	BO: LVM 1 Eingangsgröße unterhalb Intervall QL / LVM 1 X unterh QL		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter der Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers, dass die Eingangsgröße X mindestens einmal $X < M - L$ war und $X \leq M - L + HY$ ist.		

p20282	LVM 1 Ablaufgruppe / LVM 1 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz LVM 1 des doppelseitigen Begrenzers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		
p20283	LVM 1 Ablaufreihenfolge / LVM 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7270
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	7999	730
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz LVM 1 innerhalb der in p20282 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20284	CI: DIF 0 Eingang X / DIF 0 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße X der Instanz DIF 0 des Differenzierglieds.		

p20285	DIF 0 Differenzierzeitkonstante in ms / DIF 0 T_Diffrz ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	340.28235E36	0.00
Beschreibung:	Einstellung der Differenzierzeitkonstante Td in Millisekunden der Instanz DIF 0 des Differenzierglieds.		

r20286 CO: DIF 0 Ausgang Y / DIF 0 Ausgang Y

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y der Instanz DIF 0 des Differenzierglieds.

p20287 DIF 0 Ablaufgruppe / DIF 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz DIF 0 des Differenzierglieds aufgerufen werden soll.

Wert:

5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20288	DIF 0 Ablaufreihenfolge / DIF 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7264
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	750
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz DIF 0 innerhalb der in p20287 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20300	BI: NOT 4 Eingang I / NOT 4 Eingang I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I der Instanz NOT 4 des Invertierers.		

r20301	BO: NOT 4 Invertierter Ausgang / NOT 4 Inv Ausgang		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang der Instanz NOT 4 des Invertierers.

p20302	NOT 4 Ablaufgruppe / NOT 4 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NOT 4 des Invertierers aufgerufen werden soll.

Wert:

1:	Ablaufgruppe 1
2:	Ablaufgruppe 2
3:	Ablaufgruppe 3
4:	Ablaufgruppe 4
5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20303			
NOT 4 Ablaufreihenfolge / NOT 4 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	770
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NOT 4 innerhalb der in p20302 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
<hr/>			
p20304			
BI: NOT 5 Eingang I / NOT 5 Eingang I			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgröße I der Instanz NOT 5 des Invertierers.		

r20305	BO: NOT 5 Invertierter Ausgang / NOT 5 Inv Ausgang		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang der Instanz NOT 5 des Invertierers.

p20306	NOT 5 Ablaufgruppe / NOT 5 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NOT 5 des Invertierers aufgerufen werden soll.

Wert:

- 1: Ablaufgruppe 1
- 2: Ablaufgruppe 2
- 3: Ablaufgruppe 3
- 4: Ablaufgruppe 4
- 5: Ablaufgruppe 5
- 6: Ablaufgruppe 6
- 9999: Nicht rechnen

p20307	NOT 5 Ablaufreihenfolge / NOT 5 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7216
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	780
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NOT 5 innerhalb der in p20306 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20308[0...3]	CI: ADD 2 Eingänge / ADD 2 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0, X1, X2, X3 der Instanz ADD 2 des Addierers.		
Index:	[0] = Eingang X0 [1] = Eingang X1 [2] = Eingang X2 [3] = Eingang X3		

r20309 CO: ADD 2 Ausgang Y / ADD 2 Ausgang Y

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße $Y = X0 + X1 + X2 + X3$ der Instanz ADD 2 des Addierers.

p20310 ADD 2 Ablaufgruppe / ADD 2 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

5

9999

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz ADD 2 des Addierers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20311			
ADD 2 Ablaufreihenfolge / ADD 2 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7220
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	800
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz ADD 2 innerhalb der in p20310 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
<hr/>			
p20312[0...1]			
CI: NCM 0 Eingänge / NCM 0 Eingänge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0, X1 der Instanz NCM 0 des numerischen Vergleichers.		
Index:	[0] = Eingang X0 [1] = Eingang X1		

r20313	BO: NCM 0 Ausgang QU / NCM 0 Ausgang QU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße QU der Instanz NCM 0 des des numerischen Vergleichers. QU ist nur dann gesetzt, wenn $X0 > X1$.		

r20314	BO: NCM 0 Ausgang QE / NCM 0 Ausgang QE		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für die Binärgröße QE der Instanz NCM 0 des des numerischen Vergleichers. QE ist nur dann gesetzt, wenn $X0 = X1$.		

r20315 BO: NCM 0 Ausgang QL / NCM 0 Ausgang QL

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße QL der Instanz NCM 0 des des numerischen Vergleichers.
QL ist nur dann gesetzt, wenn $X0 < X1$.

p20316 NCM 0 Ablaufgruppe / NCM 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NCM 0 des des numerischen Vergleichers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20317	NCM 0 Ablaufreihenfolge / NCM 0 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	820
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NCM 0 innerhalb der in p20316 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20318[0...1]	CI: NCM 1 Eingänge / NCM 1 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle der Eingangsgrößen X0, X1 der Instanz NCM 1 des numerischen Vergleichers.		
Index:	[0] = Eingang X0 [1] = Eingang X1		

r20319	BO: NCM 1 Ausgang QU / NCM 1 Ausgang QU		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße QU der Instanz NCM 1 des numerischen Vergleichers.
QU ist nur dann gesetzt, wenn $X0 > X1$.

r20320	BO: NCM 1 Ausgang QE / NCM 1 Ausgang QE		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße QE der Instanz NCM 1 des numerischen Vergleichers.
QE ist nur dann gesetzt, wenn $X0 = X1$.

r20321 BO: NCM 1 Ausgang QL / NCM 1 Ausgang QL

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Binärgröße QL der Instanz NCM 1 des numerischen Vergleichers.
QL ist nur dann gesetzt, wenn $X0 < X1$.

p20322 NCM 1 Ablaufgruppe / NCM 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz NCM 1 des numerischen Vergleichers aufgerufen werden soll.

Wert:

5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20323	NCM 1 Ablaufreihenfolge / NCM 1 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7225
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	830
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz NCM 1 innerhalb der in p20322 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20324[0...1]	BI: RSR 2 Eingänge / RSR 2 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle des Eingangs Setzen S und des Eingangs Rücksetzen R der Instanz RSR 2 des RS-Flip-Flops.		
Index:	[0] = Setzen S [1] = Rücksetzen R		

r20325	BO: RSR 2 Ausgang Q / RSR 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgang Q der Instanz RSR 2 des RS-Flip-Flops.		

r20326	BO: RSR 2 Invertierter Ausgang QN / RSR 2 Inv Ausg QN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang QN der Instanz RSR 2 des RS-Flip-Flops.		

p20327	RSR 2 Ablaufgruppe / RSR 2 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz RSR 2 des RS-Flip-Flops aufgerufen werden soll.		
Wert:	1: Ablaufgruppe 1 2: Ablaufgruppe 2 3: Ablaufgruppe 3 4: Ablaufgruppe 4 5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20328	RSR 2 Ablaufreihenfolge / RSR 2 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	7999	850
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz RSR 2 innerhalb der in p20327 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20329[0...3]	BI: DFR 2 Eingänge / DFR 2 Eingänge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Triggereingang I, D-Eingang D, Eingang Setzen S und Eingang Rücksetzen R der Instanz DFR 2 des D-Flip-Flops.		
Index:	[0] = Triggereingang I [1] = D-Eingang D [2] = Setzen S [3] = Rücksetzen R		
r20330	BO: DFR 2 Ausgang Q / DFR 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgang Q der Instanz DFR 2 des D-Flip-Flops.		

r20331	BO: DFR 2 Invertierter Ausgang QN / DFR 2 Inv Ausg QN		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den invertierten Ausgang QN der Instanz DFR 2 des D-Flip-Flops.

p20332	DFR 2 Ablaufgruppe / DFR 2 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
1	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz DFR 2 des D-Flip-Flops aufgerufen werden soll.

Wert:

1:	Ablaufgruppe 1
2:	Ablaufgruppe 2
3:	Ablaufgruppe 3
4:	Ablaufgruppe 4
5:	Ablaufgruppe 5
6:	Ablaufgruppe 6
9999:	Nicht rechnen

p20333 DFR 2 Ablaufreihenfolge / DFR 2 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7240
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	870

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe der Instanz DFR 2 innerhalb der in p20332 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20334 BI: PDE 2 Eingangsimpuls I / PDE 2 Eing_imp I

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDE 2 des Einschaltverzögerers.

p20335	PDE 2 Impulsverzögerungszeit in ms / PDE 2 t_{Ver} ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverzögerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDE 2 des Einschaltverzögerers.		
r20336	BO: PDE 2 Ausgang Q / PDE 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDE 2 des Einschaltverzögerers.		

p20337 PDE 2 Ablaufgruppe / PDE 2 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDE 2 des Einschaltverzögerers aufgerufen werden soll.

Wert:
5: Ablaufgruppe 5
6: Ablaufgruppe 6
9999: Nicht rechnen

p20338 PDE 2 Ablaufreihenfolge / PDE 2 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	890

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDE 2 innerhalb der in p20337 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20339	BI: PDE 3 Eingangsimpuls I / PDE 3 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDE 3 des Einschaltverzögerers.		
p20340	PDE 3 Impulsverzögerungszeit in ms / PDE 3 t_Ver ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverzögerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDE 3 des Einschaltverzögerers.		

r20341 BO: PDE 3 Ausgang Q / PDE 3 Ausgang Q

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDE 3 des Einschaltverzögerers.

p20342 PDE 3 Ablaufgruppe / PDE 3 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min**Max****Werkseinstellung**

5

9999

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDE 3 des Einschaltverzögerers aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20343	PDE 3 Ablaufreihenfolge / PDE 3 Abl_folge		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7232
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	900
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDE 3 innerhalb der in p20342 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewart werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewart gerechnet.		
p20344	BI: PDF 2 Eingangsimpuls I / PDF 2 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDF 2 des Ausschaltverzögerers.		

p20345	PDF 2 Impulsverlängerungszeit in ms / PDF 2 t_Verl ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min 0.00	Max 5400000.00	Werkseinstellung 0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverlängerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDF 2 des Ausschaltverzögerers.		
r20346	BO: PDF 2 Ausgang Q / PDF 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDF 2 des Ausschaltverzögerers.		

p20347			
PDF 2 Ablaufgruppe / PDF 2 Abl_gruppe			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDF 2 des Ausschaltverzögerers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20348			
PDF 2 Ablaufreihenfolge / PDF 2 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	920
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDF 2 innerhalb der in p20347 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.		

p20349	BI: PDF 3 Eingangsimpuls I / PDF 3 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz PDF 3 des Ausschaltverzögerers.		
p20350	PDF 3 Impulsverlängerungszeit in ms / PDF 3 t_Verl ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsverlängerungszeit T in Millisekunden der Instanz PDF 3 des Ausschaltverzögerers.		

r20351	BO: PDF 3 Ausgang Q / PDF 3 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz PDF 3 des Ausschaltverzögerers.		
p20352	PDF 3 Ablaufgruppe / PDF 3 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	5	9999	9999
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PDF 3 des Ausschaltverzögerers aufgerufen werden soll.		
Wert:	5: Ablaufgruppe 5 6: Ablaufgruppe 6 9999: Nicht rechnen		

p20353 PDF 3 Ablaufreihenfolge / PDF 3 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7233
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	930

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PDF 3 innerhalb der in p20352 eingestellten Ablaufgruppe.
Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20354 BI: MFP 2 Eingangsimpuls I / MFP 2 Eing_imp I

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz MFP 2 des Impulsbildners.

p20355	MFP 2 Impulsdauer in ms / MFP 2 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz MFP 2 des Impulsbildners.		

r20356	BO: MFP 2 Ausgang Q / MFP 2 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
Beschreibung:	Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz MFP 2 des Impulsbildners.		

p20357 MFP 2 Ablaufgruppe / MFP 2 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz MFP 2 des Impulsbildners aufgerufen werden soll.

Wert:
5: Ablaufgruppe 5
6: Ablaufgruppe 6
9999: Nicht rechnen

p20358 MFP 2 Ablaufreihenfolge / MFP 2 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	950

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz MFP 2 innerhalb der in p20357 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20359	BI: MFP 3 Eingangsimpuls I / MFP 3 Eing_imp I		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / Binary
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für den Eingangsimpuls I der Instanz MFP 3 des Impulsbildners.		
p20360	MFP 3 Impulsdauer in ms / MFP 3 Imp_dauer ms		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00	5400000.00	0.00
Beschreibung:	Einstellparameter für die Impulsdauer T in Millisekunden der Instanz MFP 3 des Impulsbildners.		

r20361	BO: MFP 3 Ausgang Q / MFP 3 Ausgang Q		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

Max

Werkseinstellung

-

-

-

Beschreibung: Anzeigeparameter für den Ausgangsimpuls Q der Instanz MFP 3 des Impulsbildners.

p20362	MFP 3 Ablaufgruppe / MFP 3 Abl_gruppe		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

Max

Werkseinstellung

5

9999

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz MFP 3 des Impulsbildners aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20363			
MFP 3 Ablaufreihenfolge / MFP 3 Abl_folge			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7230
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32000	960
Beschreibung:	Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz MFP 3 innerhalb der in p20362 eingestellten Ablaufgruppe.		
Hinweis:	Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgswert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgswert gerechnet.		
p20372			
CI: PLI 0 Eingang X / PLI 0 Eingang X			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
Beschreibung:	Einstellung der Signalquelle für Eingang X des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 0.		

r20373 CO: PLI 0 Ausgang Y / PLI 0 Ausgang Y

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 0.

p20374[0...19] PLI 0 X-Koordinate A Knickpunkt / PLI 0 X-Koordinate

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Beschreibung: Einstellung der Abszissenwerte (Werte der X-Koordinaten) für die Knickpunkte (A0 ... A19) des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 0.

Index:

- [0] = Knickpunkt 0
- [1] = Knickpunkt 1
- [2] = Knickpunkt 2
- [3] = Knickpunkt 3
- [4] = Knickpunkt 4
- [5] = Knickpunkt 5
- [6] = Knickpunkt 6
- [7] = Knickpunkt 7
- [8] = Knickpunkt 8
- [9] = Knickpunkt 9
- [10] = Knickpunkt 10
- [11] = Knickpunkt 11
- [12] = Knickpunkt 12
- [13] = Knickpunkt 13
- [14] = Knickpunkt 14

[15] = Knickpunkt 15
 [16] = Knickpunkt 16
 [17] = Knickpunkt 17
 [18] = Knickpunkt 18
 [19] = Knickpunkt 19

p20375[0...19] PLI 0 Y-Koordinate B Knickpunkt / PLI 0 Y-Koordinate			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000
Beschreibung:	Einstellung der Ordinatenwerte (Werte der Y-Koordinaten) für die Knickepunkte (B0 ... B19) des Polygonzuges (20 Knickepunkte) der Instanz PLI 0.		
Index:	[0] = Knickpunkt 0 [1] = Knickpunkt 1 [2] = Knickpunkt 2 [3] = Knickpunkt 3 [4] = Knickpunkt 4 [5] = Knickpunkt 5 [6] = Knickpunkt 6 [7] = Knickpunkt 7 [8] = Knickpunkt 8 [9] = Knickpunkt 9 [10] = Knickpunkt 10 [11] = Knickpunkt 11 [12] = Knickpunkt 12 [13] = Knickpunkt 13 [14] = Knickpunkt 14 [15] = Knickpunkt 15 [16] = Knickpunkt 16 [17] = Knickpunkt 17 [18] = Knickpunkt 18 [19] = Knickpunkt 19		

p20376 PLI 0 Ablaufgruppe / PLI 0 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

5

Max

9999

Werkseinstellung

9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PLI 0 des Polygonzugs aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20377 PLI 0 Ablaufreihenfolge / PLI 0 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min

0

Max

32000

Werkseinstellung

980

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PLI 0 innerhalb der in p20376 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p20378	CI: PLI 1 Eingang X / PLI 1 Eingang X		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: U32 / FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

Beschreibung: Einstellung der Signalquelle für Eingang X des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 1.

r20379	CO: PLI 1 Ausgang Y / PLI 1 Ausgang Y		
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: -	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

Beschreibung: Anzeigeparameter für die Ausgangsgröße Y des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 1.

p20380[0...19] PLI 1 X-Koordinate A Knickpunkt / PLI 1 X-Koordinate			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000
Beschreibung:	Einstellung der Abszissenwerte (Werte der X-Koordinaten) für die Knickpunkte (A0 ... A19) des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 1.		
Index:	[0] = Knickpunkt 0 [1] = Knickpunkt 1 [2] = Knickpunkt 2 [3] = Knickpunkt 3 [4] = Knickpunkt 4 [5] = Knickpunkt 5 [6] = Knickpunkt 6 [7] = Knickpunkt 7 [8] = Knickpunkt 8 [9] = Knickpunkt 9 [10] = Knickpunkt 10 [11] = Knickpunkt 11 [12] = Knickpunkt 12 [13] = Knickpunkt 13 [14] = Knickpunkt 14 [15] = Knickpunkt 15 [16] = Knickpunkt 16 [17] = Knickpunkt 17 [18] = Knickpunkt 18 [19] = Knickpunkt 19		

p20381[0...19] PLI 1 Y-Koordinate B Knickpunkt / PLI 1 Y-Koordinate			
CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: FloatingPoint32
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: PERCENT	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			
	Min	Max	Werkseinstellung
	-340.28235E36	340.28235E36	0.0000
Beschreibung:	Einstellung der Ordinatenwerte (Werte der Y-Koordinaten) für die Knickpunkte (B0 ... B19) des Polygonzuges (20 Knickpunkte) der Instanz PLI 1.		
Index:	[0] = Knickpunkt 0 [1] = Knickpunkt 1 [2] = Knickpunkt 2 [3] = Knickpunkt 3 [4] = Knickpunkt 4 [5] = Knickpunkt 5 [6] = Knickpunkt 6 [7] = Knickpunkt 7 [8] = Knickpunkt 8 [9] = Knickpunkt 9 [10] = Knickpunkt 10 [11] = Knickpunkt 11 [12] = Knickpunkt 12 [13] = Knickpunkt 13 [14] = Knickpunkt 14 [15] = Knickpunkt 15 [16] = Knickpunkt 16 [17] = Knickpunkt 17 [18] = Knickpunkt 18 [19] = Knickpunkt 19		

p20382 PLI 1 Ablaufgruppe / PLI 1 Abl_gruppe

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
5	9999	9999

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufgruppe, in der die Instanz PLI 1 des Polygonzugs aufgerufen werden soll.

Wert:
 5: Ablaufgruppe 5
 6: Ablaufgruppe 6
 9999: Nicht rechnen

p20383 PLI 1 Ablaufreihenfolge / PLI 1 Abl_folge

CU250S_S (FBLOCKS)	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_CAN (FBLOCKS)	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_S_DP (FBLOCKS)	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 7226
CU250S_S_PN (FBLOCKS)			
CU250S_V (FBLOCKS)			
CU250S_V_CAN (FBLOCKS)			
CU250S_V_DP (FBLOCKS)			
CU250S_V_PN (FBLOCKS)			

Min	Max	Werkseinstellung
0	32000	990

Beschreibung: Einstellparameter für die Ablaufreihenfolge der Instanz PLI 1 innerhalb der in p20382 eingestellten Ablaufgruppe.

Hinweis: Die Funktionsblöcke mit kleinerem Ablaufreihenfolgewert werden vor Funktionsblöcken mit dem größeren Ablaufreihenfolgewert gerechnet.

p60022 PROFIsafe-Telegrammauswahl / Ps-Telegr_ausw

CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned16
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
CU250S_V_PN			

Min	Max	Werkseinstellung
0	998	998

Beschreibung: Einstellung der PROFIsafe-Telegrammnummer.

Wert:	0: Kein PROFIsafe-Telegramm ausgewählt 30: PROFIsafe-Standardtelegramm 30, PZD-1/1 900: PROFIsafe SIEMENS-Telegramm 900, PZD-2/2 998: Kompatibilitätsmode (wie bei Firmware-Version < 4.6)
Hinweis:	Bei p9601.3 = p9801.3 = 1 (PROFIsafe freigegeben) gibt es für die Parametrierung des PROFIsafe-Telegramms 30 folgende Varianten: - p9611 = p9811 = 998 und p60022 = 0 - p9611 = p9811 = 998 und p60022 = 30 - p9611 = p9811 = 30 und p60022 = 30

p60122	PROFIdrive SIC Telegrammauswahl / SIC Telegr		
CU250S_S_DP	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Integer16
CU250S_S_PN	Änderbar: T	Normierung: -	Dyn. Index: -
CU250S_V_DP	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: 2423
CU250S_V_PN			
	Min 700	Max 999	Werkseinstellung 999
Beschreibung:	Einstellung des Telegramms für Safety Info Channel (SIC). Das SIC-Telegramm p60122 wird bündig an das PZD-Telegramm p0922/p2079 angehängt.		
Wert:	700: Zusatztelegramm 700, PZD-0/3 999: Freie Telegrammprojektion mit BICO		
Abhängigkeit:	Siehe auch: p0922, p2071, p2079		
Hinweis:	Der Abstand zum PZD-Telegramm kann mit p2071 vergrößert werden. Nach Änderung von p0922/p2079 oder p2071 muss p60122 erneut eingestellt werden. Die Telegrammverschaltungen können nur verändert werden, wenn p60122 und p0922 gleich 999 eingestellt sind.		

r61000[0...239]	PROFINET Name of Station / PN Name of Station		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige von PROFINET Name of Station.		
Achtung:	Eine ASCII-Tabelle (auszugsweise) ist z. B. im Anhang des Listenhandbuchs zu finden.		

r61001[0...3]	PROFINET IP of Station / PN IP of Station		
CU250S_S_PN	Zugriffsstufe: 3	Berechnet: -	Datentyp: Unsigned8
CU250S_V_PN	Änderbar: -	Normierung: -	Dyn. Index: -
	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	Funktionsplan: -
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
Beschreibung:	Anzeige von PROFINET IP of Station.		

1.3 Befehls- und Antriebsdatensätze – Übersicht

1.3.1 Befehlsdatensätze (Command Data Set, CDS)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: CDS

p0641[0...n]	Cl: Stromgrenze variabel / Stromgrenze var
p0820[0...n]	Bl: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0 / Wahl DDS Bit 0
p0821[0...n]	Bl: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1 / Wahl DDS Bit 1
p0840[0...n]	Bl: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1)
p0844[0...n]	Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1
p0845[0...n]	Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2 / AUS2 S_q 2
p0848[0...n]	Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1
p0849[0...n]	Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2 / AUS3 S_q 2
p0852[0...n]	Bl: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben
p0854[0...n]	Bl: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC
p0855[0...n]	Bl: Haltebremse unbedingt öffnen / Bremse unbed öffn
p0856[0...n]	Bl: Drehzahlregler freigeben / n_reg freigeben
p0858[0...n]	Bl: Haltebremse unbedingt schließen / Bremse unbed schl
p1000[0...n]	Drehzahlsollwert Auswahl / n_soll Ausw
p1020[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 0 / n_soll_fest Bit 0
p1021[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 1 / n_soll_fest Bit 1
p1022[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 2 / n_soll_fest Bit 2
p1023[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 3 / n_soll_fest Bit 3
p1035[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Sollwert höher / Mop höher
p1036[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Mop tiefer
p1039[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Invertierung / Mop Inv
p1041[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Hand/Automatik / Mop Hand/Auto
p1042[0...n]	Cl: Motorpotenziometer Automatik Sollwert / Mop Auto Sollw
p1043[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen / Mop Setzw übern
p1044[0...n]	Cl: Motorpotenziometer Setzwert / Mop Setzw
p1051[0...n]	Cl: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung / n_grenz HLG pos
p1052[0...n]	Cl: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung / n_grenz HLG neg
p1055[0...n]	Bl: Tippen Bit 0 / Tippen Bit 0
p1056[0...n]	Bl: Tippen Bit 1 / Tippen Bit 1
p1070[0...n]	Cl: Hauptsollwert / Hauptsollwert
p1071[0...n]	Cl: Hauptsollwert Skalierung / Hauptsollw Skal
p1075[0...n]	Cl: Zusatzsollwert / Zusatzsollw
p1076[0...n]	Cl: Zusatzsollwert Skalierung / Zusatzsollw Skal
p1085[0...n]	Cl: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos
p1088[0...n]	Cl: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg
p1098[0...n]	Cl: Ausblenddrehzahl Skalierung / n_Ausblend Skal
p1106[0...n]	Cl: Minimaldrehzahl Signalquelle / n_min S_q
p1108[0...n]	Bl: Gesamtsollwert Auswahl / Gesamtsollw Ausw
p1109[0...n]	Cl: Gesamtsollwert / Gesamtsollw
p1110[0...n]	Bl: Richtung negativ sperren / Richt neg sperren
p1111[0...n]	Bl: Richtung positiv sperren / Richt pos sperren
p1113[0...n]	Bl: Sollwert Invertierung / Sollw Inv
p1122[0...n]	Bl: Hochlaufgeber überbrücken / HLG überbrücken
p1138[0...n]	Cl: Hochlauframpe Skalierung / Hochlauframpe Skal
p1139[0...n]	Cl: Rücklauframpe Skalierung / Rücklauframpe Skal
p1140[0...n]	Bl: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben

p1141[0...n]	Bl: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen
p1142[0...n]	Bl: Sollwert freigeben/Sollwert sperren / Sollw freigeben
p1143[0...n]	Bl: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen / HLG Setzw übern
p1144[0...n]	Cl: Hochlaufgeber Setzwert / HLG Setzw
p1155[0...n]	Cl: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 / n_reg n_soll 1
p1160[0...n]	Cl: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2 / n_reg n_soll 2
p1201[0...n]	Bl: Fangen Freigabe Signalquelle / Fangen Freig S_q
p1230[0...n]	Bl: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung / ASC/DCBRK Akt
p1230[0...n]	Bl: Gleichstrombremsung Aktivierung / DC-Brems Akt
p1235[0...n]	Bl: Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung / ASC ext Rückm
p1330[0...n]	Cl: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig / Uf U_soll unabh
p1352[0...n]	Cl: Motorhaltebremse Startfrequenz Signalquelle / Bremse f_Start
p1430[0...n]	Cl: Drehzahlvorsteuerung / n_vorsteuerung
p1455[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal / n_reg Adapt_sig Kp
p1466[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung / n_reg Kp Skal
p1475[0...n]	Cl: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse / n_reg M_setzw MHB
p1476[0...n]	Bl: Drehzahlregler Integrator anhalten / n_reg Integ Stop
p1477[0...n]	Bl: Drehzahlregler Integratorwert setzen / n_reg Integ setzen
p1478[0...n]	Cl: Drehzahlregler Integratorsetzwert / n_reg Integ_setzw
p1479[0...n]	Cl: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung / n_reg I_wert Skal
p1486[0...n]	Cl: Statik Kompensationsdrehmoment / Statik M_Komp
p1492[0...n]	Bl: Statikrückführung Freigabe / Statik Freigabe
p1497[0...n]	Cl: Trägheitsmoment Skalierung / M_Trägh Skal
p1500[0...n]	Drehmomentsollwert Auswahl / M_soll Ausw
p1501[0...n]	Bl: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten / n/M_reg umschalten
p1502[0...n]	Bl: Trägheitsmomentschätzer einfrieren / J_schätzer einfri
p1503[0...n]	Cl: Drehmomentsollwert / M_soll
p1511[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1 / M_Zusatz 1
p1512[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung / M_Zusatz 1 Skal
p1513[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 2 / M_Zusatz 2
p1522[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot
p1522[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben / M_max oben
p1523[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen
p1523[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten / M_max unten
p1528[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal
p1528[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung / M_max oben Skal
p1529[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal
p1529[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal
p1542[0...n]	Cl: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion / FaF M_red
p1545[0...n]	Bl: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung
p1550[0...n]	Bl: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset / Übern akt Moment
p1551[0...n]	Bl: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle / M_gr var/fest S_q
p1552[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset / M_max o Skal oOffs
p1554[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset / M_max u Skal oOffs
p1569[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 3 / M_Zusatz 3
p2103[0...n]	Bl: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren
p2104[0...n]	Bl: 2. Quittieren Störungen / 2. Quittieren
p2105[0...n]	Bl: 3. Quittieren Störungen / 3. Quittieren
p2106[0...n]	Bl: Externe Störung 1 / Externe Störung 1
p2107[0...n]	Bl: Externe Störung 2 / Externe Störung 2
p2108[0...n]	Bl: Externe Störung 3 / Externe Störung 3
p2112[0...n]	Bl: Externe Warnung 1 / Externe Warnung 1
p2116[0...n]	Bl: Externe Warnung 2 / Externe Warnung 2

p2117[0...n]	Bl: Externe Warnung 3 / Externe Warnung 3
p2144[0...n]	Bl: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert) / Mot Block Frei neg
p2148[0...n]	Bl: Hochlaufgeber aktiv / HLG aktiv
p2151[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert für Meldungen / n_soll für Meldung
p2154[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert 2 / n_soll 2
p2200[0...n]	Bl: Technologieregler Freigabe / Tec_reg Freigabe
p2220[0...n]	Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0 / Tec_reg Ausw Bit 0
p2221[0...n]	Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1 / Tec_reg Ausw Bit 1
p2222[0...n]	Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2 / Tec_reg Ausw Bit 2
p2223[0...n]	Bl: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3 / Tec_reg Ausw Bit 3
p2235[0...n]	Bl: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert höher / Tec_reg Mop höher
p2236[0...n]	Bl: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Tec_reg Mop tiefer
p2253[0...n]	Cl: Technologieregler Sollwert 1 / Tec_reg Sollwert 1
p2254[0...n]	Cl: Technologieregler Sollwert 2 / Tec_reg Sollwert 2
p2264[0...n]	Cl: Technologieregler Istwert / Tec_reg Istwert
p2286[0...n]	Bl: Technologieregler Integrator anhalten / Tec_reg Integ Stop
p2289[0...n]	Cl: Technologieregler Vorsteuersignal / Tec_reg Vorsteuer
p2296[0...n]	Cl: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal
p2297[0...n]	Cl: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Max_gr S_q
p2298[0...n]	Cl: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Min_gr S_q
p2299[0...n]	Cl: Technologieregler Begrenzung Offset / Tec_reg Begr Offs
p3111[0...n]	Bl: Externe Störung 3 Freigabe / Ext Stör 3 Frq
p3112[0...n]	Bl: Externe Störung 3 Freigabe negiert / Ext Stör 3 Frq neg
p3230[0...n]	Cl: Lastüberwachung Drehzahlwert / Lastüberw n_ist
p3232[0...n]	Bl: Lastüberwachung Ausfallerkennung / Lastüberw Ausf_erk
p3330[0...n]	Bl: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 1 / 2/3-Draht Bef 1
p3331[0...n]	Bl: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 2 / 2/3-Draht Bef 2
p3332[0...n]	Bl: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 3 / 2/3-Draht Bef 3

1.3.2 Antriebsdatensätze (Drive Data Set, DDS)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: DDS

p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer / Geb 1 EDS Nummer
p0188[0...n]	Geber 2 Geberdatensatz Nummer / Geb 2 EDS Nummer
p0340[0...n]	Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter / Auto Par berechne
p0572[0...n]	Sperrliste aktivieren/deaktivieren / Sperrl akt/deakt
p0578[0...n]	Technologieabhängige Parameter berechnen / Tec Par berechne
p0640[0...n]	Stromgrenze / Stromgrenze
p0642[0...n]	Geberloser Betrieb Stromreduktion / Geberl Betr I_red
p1001[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 1 / n_soll_fest 1
p1002[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 2 / n_soll_fest 2
p1003[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 3 / n_soll_fest 3
p1004[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 4 / n_soll_fest 4
p1005[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 5 / n_soll_fest 5
p1006[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 6 / n_soll_fest 6
p1007[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 7 / n_soll_fest 7
p1008[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 8 / n_soll_fest 8
p1009[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 9 / n_soll_fest 9
p1010[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 10 / n_soll_fest 10
p1011[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 11 / n_soll_fest 11
p1012[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 12 / n_soll_fest 12
p1013[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 13 / n_soll_fest 13
p1014[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 14 / n_soll_fest 14
p1015[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 15 / n_soll_fest 15
p1030[0...n]	Motorpotenziometer Konfiguration / Mop Konfiguration
p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximaldrehzahl / Mop n_max
p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimaldrehzahl / Mop n_min
p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert / Mop Startwert
p1047[0...n]	Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Mop Hochlaufzeit
p1048[0...n]	Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Mop Rücklaufzeit
p1058[0...n]	Tippen 1 Drehzahlfixsollwert / Tippen 1 n_soll
p1059[0...n]	Tippen 2 Drehzahlfixsollwert / Tippen 2 n_soll
p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal / n_grenz Sollw
p1080[0...n]	Minimaldrehzahl / n_min
p1082[0...n]	Maximaldrehzahl / n_max
p1083[0...n]	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos
p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg
p1091[0...n]	Ausblenddrehzahl 1 / n_Ausblend 1
p1092[0...n]	Ausblenddrehzahl 2 / n_Ausblend 2
p1093[0...n]	Ausblenddrehzahl 3 / n_Ausblend 3
p1094[0...n]	Ausblenddrehzahl 4 / n_Ausblend 4
p1101[0...n]	Ausblenddrehzahl Bandbreite / n_Ausblend Breite
p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit / HLG Hochlaufzeit
p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit / HLG Rücklaufzeit
p1123[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit minimal / HLG t_HL min
p1127[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit minimal / HLG t_RL min
p1130[0...n]	Hochlaufgeber AnfangsVERRUNDUNGSZEIT / HLG t_Anf_ver
p1131[0...n]	Hochlaufgeber EndVERRUNDUNGSZEIT / HLG t_End_ver
p1134[0...n]	Hochlaufgeber VERRUNDUNGSTYP / HLG VERRUNDUNGSTYP
p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit / AUS3 t_Rücklauf
p1136[0...n]	AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT / HLG AUS3 t_Anf_ver
p1137[0...n]	AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT / HLG AUS3 t_End_ver

p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität / HLG Nachf Intens
p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv / HLG Tol HL/RL akt
p1151[0...n]	Hochlaufgeber Konfiguration / HLG Konfig
p1189[0...n]	Drehzahlsollwert Konfiguration / n_reg Konfig
p1192[0...n]	DSC Geberauswahl / DSC Geberauswahl
p1193[0...n]	DSC Geberanpassung Faktor / DSC Geberanp Fakt
p1200[0...n]	Fangen Betriebsart / Fangen Betr_art
p1202[0...n]	Fangen Suchstrom / Fangen I_Such
p1203[0...n]	Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor / Fangen v_Such Fakt
p1226[0...n]	Stillstanderkennung Drehzahlschwelle / n_still n_schw
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration / Vdc_reg Konfig
p1240[0...n]	Vdc-Regler Konfiguration (Vektorregelung) / Vdc_reg Konfig Vec
p1243[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor / Vdc_max Dyn_faktor
p1244[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle oben / Vdc Schwelle oben
p1245[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) / Vdc_min Ein_peg
p1247[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) / Vdc_min Dyn_faktor
p1248[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle unten / Vdc Schwelle unten
p1249[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle / Vdc_max n_schwelle
p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung / Vdc_reg Kp
p1251[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit / Vdc_reg Tn
p1252[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit / Vdc_reg t_Vorhalt
p1255[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle / Vdc_min t_schwelle
p1256[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) / Vdc_min Reaktion
p1257[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle / Vdc_min n_schwelle
p1280[0...n]	Vdc-Regler Konfiguration (U/f) / Vdc_reg Konfig U/f
p1283[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f) / Vdc_max Dyn_faktor
p1284[0...n]	Vdc_max-Regler Zeitschwelle (U/f) / Vdc_max t_schwelle
p1285[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Ein_peg
p1287[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Dyn_faktor
p1288[0...n]	Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f) / Vdc_max Faktor HLG
p1290[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f) / Vdc_reg Kp
p1291[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f) / Vdc_reg Tn
p1292[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f) / Vdc_reg t_Vorhalt
p1293[0...n]	Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f) / Vdc_min Ausg_begr
p1295[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f) / Vdc_min t_schwelle
p1296[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f) / Vdc_min Reaktion
p1297[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f) / Vdc_min n_schwelle
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart / Steu-/Reg-Betr_art
p1302[0...n]	U/f-Steuerung Konfiguration / U/f Konfig
p1310[0...n]	Spannungsanhebung permanent / U_anhebung perm
p1311[0...n]	Spannungsanhebung bei Beschleunigung / U_anhebung Beschl
p1312[0...n]	Spannungsanhebung bei Anlauf / U_anhebung Anlauf
p1317[0...n]	U/f-Steuerung Aktivierung / Uf Akt
p1318[0...n]	U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit / Uf t_Hoch_Rück
p1319[0...n]	U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null / Uf U bei f=0 Hz
p1320[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1 / Uf Kennlinie f1
p1321[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1 / Uf Kennlinie U1
p1322[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2 / Uf Kennlinie f2
p1323[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2 / Uf Kennlinie U2
p1324[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3 / Uf Kennlinie f3
p1325[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3 / Uf Kennlinie U3
p1326[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz / Uf Kennlinie f
p1326[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4 / Uf Kennlinie f4

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Spannung / Uf Kennlinie U
p1327[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4 / Uf Kennlinie U4
p1333[0...n]	U/f-Steuerung FCC Startfrequenz / Uf FCC f_Start
p1334[0...n]	U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz / Schlupfkomp Start
p1335[0...n]	Schlupfkompensation Skalierung / Schlupfkomp Skal
p1336[0...n]	Schlupfkompensation Grenzwert / Schlupfkomp Grenzw
p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung / Uf Res_dämpf Verst
p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante / Uf Res_dämpf T
p1340[0...n]	I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung / I_max_reg Kp
p1341[0...n]	I_max-Frequenzregler Nachstellzeit / I_max_reg Tn
p1345[0...n]	Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung / DCBRK Kp
p1345[0...n]	I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung / I_max_U_reg Kp
p1346[0...n]	Gleichstrombremsung Nachstellzeit / DCBRK Tn
p1346[0...n]	I_max-Spannungsregler Nachstellzeit / I_max_U_reg Tn
p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz / Uf Res_dämpf f_max
p1350[0...n]	Sanftanlauf / Sanftanlauf
p1351[0...n]	CO: Motorhaltebremse Startfrequenz / Bremse f_Start
p1400[0...n]	Drehzahlregelung Konfiguration / n_reg Konfig
p1401[0...n]	Flussregelung Konfiguration / Flussreg Konfig
p1402[0...n]	Stromregelung und Motormodell Konfiguration / I_reg Konfig
p1404[0...n]	Geberloser Betrieb Umschaltzahl / Geberl Betr n_Um
p1409[0...n]	Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration / n_reg Erw Konfig
p1413[0...n]	Drehzahlwertfilter Aktivierung / n_ist_filt Akt
p1414[0...n]	Drehzahlwertfilter Aktivierung / n_soll_filt Akt
p1415[0...n]	Drehzahlwertfilter 1 Typ / n_soll_filt 1 Typ
p1416[0...n]	Drehzahlwertfilter 1 Zeitkonstante / n_soll_filt 1 T
p1417[0...n]	Drehzahlwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_n
p1418[0...n]	Drehzahlwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_n
p1419[0...n]	Drehzahlwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / n_soll_filt 1 fn_z
p1420[0...n]	Drehzahlwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / n_soll_filt 1 D_z
p1421[0...n]	Drehzahlwertfilter 2 Typ / n_soll_filt 2 Typ
p1422[0...n]	Drehzahlwertfilter 2 Zeitkonstante / n_soll_filt 2 T
p1423[0...n]	Drehzahlwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / n_soll_filt 2 fn_n
p1424[0...n]	Drehzahlwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / n_soll_filt 2 D_n
p1425[0...n]	Drehzahlwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / n_soll_filt 2 fn_z
p1426[0...n]	Drehzahlwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / n_soll_filt 2 D_z
p1428[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit / n_vor Sym t_tot
p1429[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante / n_vor Sym T
p1433[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz / n_reg RefMod fn
p1434[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung / n_reg RefMod D
p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit / n_reg RefMod t_tot
p1441[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit / n_ist T_Glättung
p1442[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit / n_Reg n_ist T_Glät
p1446[0...n]	Drehzahlwertfilter Typ / n_ist_filt Typ
p1447[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Eigenfrequenz / n_ist_filt fn_n
p1448[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Dämpfung / n_ist_filt D_n
p1449[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Eigenfrequenz / n_ist_filt fn_z
p1450[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Dämpfung / n_ist_filt D_z
p1451[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit geberlos / n_ist t_gl geberl
p1452[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit (SLVC) / n_R n_ist T_g SLVC
p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten / n_reg Adapt Kp u
p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben / n_reg Adapt Kp o
p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten / Adapt_faktor unten

p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben / Adapt_faktor oben
p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Kp n unten
p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptionsdrehzahl oben Skalierung / n_reg Kp n ob Skal
p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptionsdrehzahl unten / n_reg Tn n unten
p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptionsdrehzahl oben Skalierung / n_reg Tn n ob Skal
p1464[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl unten / n_reg n unten
p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl oben / n_reg n oben
p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung / n_reg SLVC Kp
p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit / n_reg SLVC Tn
p1487[0...n]	Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung / Statik M_Komp Skal
p1488[0...n]	Statikeingang Quelle / Statikeing Quelle
p1489[0...n]	Statikrückführung Skalierung / Statik Skalierung
p1494[0...n]	Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante / n_reg Integ_rück T
p1496[0...n]	Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung / a_vorst Skal
p1498[0...n]	Last Trägheitsmoment / Last Trägheit
p1499[0...n]	Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung / a bei M_reg Skal
p1514[0...n]	Zusatzdrehmoment 2 Skalierung / M_Zusatz 2 Skal
p1517[0...n]	Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante / M_beschl T_glatt
p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot
p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben / M_max oben
p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen
p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten / M_max unten
p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal
p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch / P_max mot
p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch / P_max gen
p1532[0...n]	CO: Drehmomentgrenze Offset / M_max Offset
p1553[0...n]	Kippgrenze Skalierung / Kippgrenze Skal
p1570[0...n]	CO: Flusssollwert / Flusssollw
p1573[0...n]	Flussschwellwert Aufmagnetisierung / Flussschw Aufmag
p1574[0...n]	Spannungsreserve dynamisch / U_reserve dyn
p1578[0...n]	Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit / Flussabs Ab T_gl
p1579[0...n]	Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit / Flussabs Auf T_gl
p1580[0...n]	Wirkungsgradoptimierung / Wirkungsgradopt
p1581[0...n]	Flussabsenkung Faktor / Flussabs Faktor
p1582[0...n]	Flusssollwert Glättungszeit / Flusssollw T_glatt
p1584[0...n]	Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit / Feldschwäch T_gl
p1585[0...n]	Flussistwert Glättungszeit / Flussistw T_gl
p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung / Flussregler Kp
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit / Flussregler Tn
p1594[0...n]	Feldschwächregler P-Verstärkung / Feld_reg Kp
p1596[0...n]	Feldschwächregler Nachstellzeit / Feld_reg Tn
p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal / Id max
p1610[0...n]	Drehmomentsollwert statisch (SLVC) / M_soll statisch
p1611[0...n]	Beschleunigungszusatzmoment (SLVC) / M_zusatz_beschl
p1612[0...n]	Stromsollwert gesteuert geberlos / I_soll gest geberl
p1616[0...n]	Stromsollwert Glättungszeit / I_soll T_Glättung
p1654[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit Feldschwächbereich / Isq_s T_glatt FS
p1656[0...n]	Stromsollwertfilter Aktivierung / I_soll_filt Akt
p1657[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Typ / I_soll_filt 1 Typ
p1658[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_n
p1659[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 1 D_n

p1660[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 1 fn_z
p1661[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 1 D_z
p1662[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Typ / I_soll_filt 2 Typ
p1663[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 2 fn_n
p1664[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 2 D_n
p1665[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 2 fn_z
p1666[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 2 D_z
p1667[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Typ / I_soll_filt 3 Typ
p1668[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 3 fn_n
p1669[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 3 D_n
p1670[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 3 fn_z
p1671[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 3 D_z
p1672[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Typ / I_soll_filt 4 Typ
p1673[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz / I_soll_filt 4 fn_n
p1674[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung / I_soll_filt 4 D_n
p1675[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz / I_soll_filt 4 fn_n
p1676[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung / I_soll_filt 4 D_z
p1701[0...n]	Stromregler Referenzmodell Totzeit / I_reg RefMod t_tot
p1702[0...n]	Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isd_reg_vorst Skal
p1703[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung / Isq_reg_vorst Skal
p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung / I_reg Kp
p1717[0...n]	Stromregler Nachstellzeit / I_reg Tn
p1726[0...n]	Querzweig-Entkopplung Skalierung / Quer_Entk Skal
p1727[0...n]	Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung / Quer_Entk UmaxSkal
p1730[0...n]	Isd-Regler Integralanteil Abschaltschwelle / Isd_Reg I_Ant deak
p1731[0...n]	Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante / Isd-Reg iCombi T1
p1740[0...n]	Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser Regelung / Verst Res_dämpf
p1744[0...n]	Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung / MotMod n_schw kipp
p1745[0...n]	Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung / MotMod Schw Kipp
p1749[0...n]	Motormodell Anhebung Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb / Anh n_Umsch geberl
p1750[0...n]	Motormodell Konfiguration / MotMod Konfig
p1752[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Geb
p1753[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber / MotMod n_Um Hyst G
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb / MotMod n_um geberl
p1758[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert / MotMod t ger gest
p1759[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt / MotMod t gest ger
p1760[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp / MotMod mG n_ada Kp
p1761[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn / MotMod mG n_ada Tn
p1764[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp / MotMod oG n_ada Kp
p1767[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn / MotMod oG n_ada Tn
p1774[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha / MotMod Offs Komp A
p1775[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta / MotMod Offs Komp B
p1780[0...n]	Motormodell Adaptionen Konfiguration / MotMod Adapt Konf
p1784[0...n]	Motormodell Rückführung Skalierung / MotMod Rückf Skal
p1785[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Kp / MotMod Lh Kp
p1786[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit / MotMod Lh Tn
r1787[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert / MotMod Lh Korr
p1795[0...n]	Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit / MotMod kT Tn
r1797[0...n]	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert / MotMod kT Korr
p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert / Pulsfrequenz Sollw
p1802[0...n]	Modulator Modus / Modulator Modus
p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal / Aussteuergrad max
p1806[0...n]	Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur / T_filt Vdc_Korr

p1820[0...n]	Ausgangsphasenfolge umkehren / Ausg_ph_folge umk
p1821[0...n]	Drehsinn / Drehsinn
p2140[0...n]	Hysteresedrehzahl 2 / n_Hysterese 2
p2141[0...n]	Drehzahlschwellwert 1 / n_schwellwert 1
p2142[0...n]	Hysteresedrehzahl 1 / n_Hysterese 1
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration / Überw Konfig
p2150[0...n]	Hysteresedrehzahl 3 / n_Hysterese 3
p2152[0...n]	Verzögerung für Vergleich $n > n_{\max}$ / Verz $n > n_{\max}$
p2153[0...n]	Drehzahlwertfilter Zeitkonstante / n_ist_filt T
p2155[0...n]	Drehzahlschwellwert 2 / n_schwellwert 2
p2156[0...n]	Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht / t_Ein Vergl_w err
p2157[0...n]	Drehzahlschwellwert 5 / n_schwellwert 5
p2158[0...n]	Verzögerung für n_ist Vergleich mit Drehzahlschwellwert 5 / Verz n Vergl n_5
p2159[0...n]	Drehzahlschwellwert 6 / n_schwellwert 6
p2160[0...n]	Verzögerung für n_ist Vergleich mit Drehzahlschwellwert 6 / Verz n Vergl n_6
p2161[0...n]	Drehzahlschwellwert 3 / n_schwellwert 3
p2162[0...n]	Hysteresedrehzahl n_ist $> n_{\max}$ / Hyst n_ist $>n_{\max}$
p2163[0...n]	Drehzahlschwellwert 4 / n_schwellwert 4
p2164[0...n]	Hysteresedrehzahl 4 / n_Hysterese 4
p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung $n_{\text{ist}} = n_{\text{soll}}$ / t_ver_aus $n_{\text{i}}=n_{\text{so}}$
p2167[0...n]	Einschaltverzögerung $n_{\text{ist}} = n_{\text{soll}}$ / t_Ein $n_{\text{ist}}=n_{\text{soll}}$
p2170[0...n]	Stromschwellwert / I_schw
p2171[0...n]	Stromschwellwert erreicht Verzögerungszeit / t_ver I_schw err
p2172[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwellwert / Vdc Schwellwert
p2173[0...n]	Zwischenkreisspannung Vergleich Verzögerungszeit / t_ver Vdc
p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1 / M_schwellwert 1
p2175[0...n]	Motor blockiert Drehzahlschwelle / Mot block n_schw
p2176[0...n]	Drehmomentschwellwert Vergleich Verzögerungszeit / M_schw Vergl T_Ver
p2177[0...n]	Motor blockiert Verzögerungszeit / Mot block t_Ver
p2178[0...n]	Motor gekippt Verzögerungszeit / Mot gekippt t_Ver
p2179[0...n]	Ausgangslasterkennung Stromgrenze / Ausg_lasterk I_gr
p2180[0...n]	Fehlende Ausgangslast Verzögerungszeit / Keine Last t_Ver
p2181[0...n]	Lastüberwachung Reaktion / Lastüberw Reaktion
p2182[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 1 / n_schwelle 1
p2183[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 2 / n_schwelle 2
p2184[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3 / n_schwelle 3
p2185[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben / M_schwelle 1 oben
p2186[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten / M_schwelle 1 unten
p2187[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben / M_schwelle 2 oben
p2188[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten / M_schwelle 2 unten
p2189[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben / M_schwelle 3 oben
p2190[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten / M_schwelle 3 unten
p2192[0...n]	Lastüberwachung Verzögerungszeit / Lastüberw t_Ver
p2193[0...n]	Lastüberwachung Konfiguration / Lastüberw Konfig
p2194[0...n]	Drehmomentschwellwert 2 / M_schwellwert 2
p2195[0...n]	Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung / M_ausn t_Aus
p2196[0...n]	Momentenausnutzung Skalierung / M_ausnutzng Skal
p2201[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 1 / Tec_reg Festw 1
p2202[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 2 / Tec_reg Festw 2
p2203[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 3 / Tec_reg Festw 3
p2204[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 4 / Tec_reg Festw 4
p2205[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 5 / Tec_reg Festw 5
p2206[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 6 / Tec_reg Festw 6

p2207[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 7 / Tec_reg Festw 7
p2208[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 8 / Tec_reg Festw 8
p2209[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 9 / Tec_reg Festw 9
p2210[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 10 / Tec_reg Festw 10
p2211[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 11 / Tec_reg Festw 11
p2212[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 12 / Tec_reg Festw 12
p2213[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 13 / Tec_reg Festw 13
p2214[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 14 / Tec_reg Festw 14
p2215[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 15 / Tec_reg Festw 15
p2216[0...n]	Technologieregler Festwert Auswahlmethode / Tec_reg Festw Ausw
p2230[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration / Tec_reg Mop Konfig
p2237[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert / Tec_reg Mop Max
p2238[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert / Tec_reg Mop Min
p2240[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Startwert / Tec_reg Mop Start
p2247[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit / Tec_reg Mop t_Hoch
p2248[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit / Tec_reg Mop t_Rück
p2502[0...n]	LR Geberzuordnung / Geberzuordnung
p2503[0...n]	LR Längeneinheit LU pro 10 mm / LU pro 10 mm
p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorumdrehungen / Mot/Last Motorumdr
p2505[0...n]	LR Motor/Last Lastumdrehungen / Mot/Last Lastumdr
p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung / LU pro Lastumdr
p2519[0...n]	LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-Umschaltung / s_ist Konfig DDS
p2533[0...n]	LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante / s_soll_filt T
p2534[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Faktor / n_vorst Fakt
p2535[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit / n_vorst Filt t_tot
p2536[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1 / n_vorst Filt PT1
p2538[0...n]	LR Proportionalverstärkung / Kp
p2539[0...n]	LR Nachstellzeit / Tn
p2546[0...n]	LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung Toleranz / s_delta_überw Tol
p2567[0...n]	LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment / M_vorst M_Träg
p2634[0...n]	EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal / Schleppabstand max
p2720[0...n]	Lastgetriebe Konfiguration / Lastgetr Konfig
p2721[0...n]	Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell / Abs rot Umdr
p2722[0...n]	Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster / Lageverf Tol
r2723[0...n]	CO: Lastgetriebe Absolutwert / Lastgetr Abs_wert
r2724[0...n]	CO: Lastgetriebe Lagedifferenz / Lastgetr Lagedif
p2900[0...n]	CO: Festwert 1 [%] / Festwert 1 [%]
p2901[0...n]	CO: Festwert 2 [%] / Festwert 2 [%]
p2930[0...n]	CO: Festwert M [Nm] / Festwert M [Nm]
p3231[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlabweichung / Lastüberw n_abw
p3233[0...n]	Drehmomentistwertfilter Zeitkonstante / M_ist_filt T
p3236[0...n]	Drehzahlschwellwert 7 / n_schwellwert 7
p3237[0...n]	Hysteresedrehzahl 7 / n_Hysterese 7
p3238[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern / t_ver n_i = n_ext
p3320[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 1 / Ström_masch P1
p3321[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1 / Ström_masch n1
p3322[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 2 / Ström_masch P2
p3323[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2 / Ström_masch n2
p3324[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 3 / Ström_masch P3
p3325[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3 / Ström_masch n3
p3326[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 4 / Ström_masch P4
p3327[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4 / Ström_masch n4
p3328[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 5 / Ström_masch P5

p3329[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5 / Ström_masch n5
p3856[0...n]	Compound Bremsstrom / Compound I_Brem
r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige / Ident Abschl_anz
r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten ermittelt / MotID ASM Dat erm
r3928[0...n]	Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt / MotID PEM Dat erm
r3929[0...n]	Motordatenidentifikation modulierte Spannungserzeugung / MotID U_erb modul
r3998[0...n]	Erste Antriebsinbetriebnahme / Erste Antr_ibn

1.3.3

Motordatensätze (Motor Data Set, MDS)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: MDS

p0133[0...n]	Motor-Konfiguration / Motor-Konfig
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl / Motortyp Ausw
p0301[0...n]	Motorcodenummer Auswahl / Motorcodenr Ausw
r0302[0...n]	Motorcodenummer Motor mit DRIVE-CLiQ / Motorcode Mot m DQ
r0303[0...n]	Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort / Motor m DQ ZSW
p0304[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes
p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom / Mot I_Bemes
p0306[0...n]	Motor-Anzahl parallelgeschaltet / Mot Anzahl
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung / Mot P_Bemes
p0308[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos_phi_Bemes
p0309[0...n]	Motor-Bemessungswirkungsgrad / Mot eta_Bemes
p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz / Mot f_Bemes
p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl / Mot n_Bemes
p0312[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes
r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet) / Mot Polpaarz akt
p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl / Mot Polpaarzahl
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante / Mot kT
p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom / Mot I_Still
p0319[0...n]	Motor-Stillstandsdrehmoment / Mot M_Still
p0320[0...n]	Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom / Mot I_mag_Bemes
p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl / Mot n_max
p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom / Mot I_max
p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl / Wicklung n_max
p0325[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase / Mot PolID I 1. Ph
p0326[0...n]	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor / Mot M_kipp_korr
p0327[0...n]	Motor-Lastwinkel optimal / Mot phi_Last opt
p0328[0...n]	Motor-Reluktanzmomentkonstante / Mot kT_Reluktanz
p0329[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom / Mot PolID Strom
r0330[0...n]	Motor-Bemessungsschlupf / Mot Schlupf_Bemes
r0331[0...n]	Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell / Mot I_mag_nenn akt
r0332[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor / Mot cos_phi_Bemes
r0333[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment / Mot M_Bemes
r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell / Mot kT akt
p0335[0...n]	Motor-Kühlart / Mot Kühlart
r0336[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz aktuell / Mot f_Bemes akt
r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK / Mot EMK_Bemes
p0338[0...n]	Motor-Grenzstrom / Mot I_grenz
r0339[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes
p0341[0...n]	Motor-Trägheitsmoment / Mot M_Trägheit
p0342[0...n]	Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor / Mot Trägheitsverh

r0343[0...n]	Motor-Bemessungsstrom identifiziert / Mot I_Bemes ident
p0344[0...n]	Motor-Masse (für thermisches Motormodell) / Mot-Masse th Mod
r0345[0...n]	Motor-Bemessungsanlaufzeit / Mot t_anl_Bemes
p0346[0...n]	Motor-Außerregungszeit / Mot t_Außerregung
p0347[0...n]	Motor-Entregungszeit / Mot t_Entregung
p0348[0...n]	Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V / n_Einsatz Feldschw
p0350[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständer kalt
p0352[0...n]	Leitungswiderstand / R_Leitung
p0353[0...n]	Motor-Vorschaltinduktivität / Mot L_Vorschalt
p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt/R_D d
p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt / Mot R_L kalt
p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität / Mot L_Ständerstreu
p0357[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse / Mot L_Ständ d
p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse / Mot L_Lstreu/LDd
p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität / Mot L_Lstreu
p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt / Mot Lh/Lh d satt
p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität / Mot Lh
p0362[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1 / Mot Sättig Fluss 1
p0363[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2 / Mot Sättig Fluss 2
p0364[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3 / Mot Sättig Fluss 3
p0365[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4 / Mot Sättig Fluss 4
p0366[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1 / Mot Sättig I_mag 1
p0367[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2 / Mot Sättig I_mag 2
p0368[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3 / Mot Sättig I_mag 3
p0369[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4 / Mot Sättig I_mag 4
r0370[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt / Mot R_Ständ kalt
r0372[0...n]	Leitungswiderstand / Mot R_Leitung
r0373[0...n]	Motor-Nenn-Ständerwiderstand / Mot R_Ständ nenn
r0374[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse / Mot R_L kalt / RDd
r0376[0...n]	Motor-Nenn-Läuferwiderstand / Mot R_Läuf nenn
r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt / Mot L_Streu gesamt
r0378[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse / Mot L_Ständer d
r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt / Mot L_H tr/Lhd ges
r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert / Mot L_H trans
r0384[0...n]	Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse / Mot T_Läufer/T_Dd
r0386[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante / Mot T_Ständerstreu
p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP / I_adapt Pkt KP
p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert / I_adapt Pkt KP ada
p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption / I_adapt Kp Adapt
r0395[0...n]	Ständerwiderstand aktuell / R_Ständer akt
r0396[0...n]	Läuferwiderstand aktuell / R_Läufer akt
p0397[0...n]	Winkel Magn Entkopplung Maximalwinkel / Magn Entk Max_Wink
p0398[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1 / Magn Entk C1
p0399[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3 / Magn Entk C3
p0530[0...n]	Lager Ausführung Auswahl / Lager Ausfüh Ausw
p0531[0...n]	Lager Codenummer Auswahl / Lager Codenr Ausw
p0532[0...n]	Lager Maximaldrehzahl / Lager n_max
p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung / Mot Temp_sensor
p0601[0...n]	Motortemperatursensor Sensortyp / Mot_temp_sens Typ
p0604[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Warnschwelle / Mod 2/KTY Warnschw
p0605[0...n]	Mot_temp_mod 1/2 Schwelle / Mod 1/2 Schwelle
p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe / Mod 2/KTY t_stufe
p0607[0...n]	Temperatursensorfehler Zeitstufe / Sensorfehler Zeit

p0610[0...n]	Motorübertemperatur Reaktion / Mot Temp Reakt
p0611[0...n]	I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch / I2t Mot_mod T
p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung / Mot_temp_mod Akt
p0614[0...n]	Thermische Widerstandsadaption Reduktionsfaktor / Therm R_adapt Red
p0615[0...n]	Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle / I2t Störschw
p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1 / Mot Temp Warn 1
p0617[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil / Ständ Therm Eisen
p0618[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil / Ständ Therm Kupfer
p0619[0...n]	Läufer Thermisch relevante Masse / Lauf Therm Masse
p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand / Mot Therm_adapt R
p0621[0...n]	Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschaltung / Rst_ident Restart
p0622[0...n]	Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach Wiedereinschaltung / t_Auferr Rs_id
p0625[0...n]	Motor Umgebungstemperatur / Mot T_Umgebung
p0626[0...n]	Motor Übertemperatur Ständereisen / Mot T_Über Eisen
p0627[0...n]	Motor Übertemperatur Ständerwicklung / Mot T_Über Ständer
p0628[0...n]	Motor Übertemperatur Läuferwicklung / Mot T_Über Läufer
r0630[0...n]	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur / Mod T_Umgebung
r0631[0...n]	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur / Mod T_Ständer
r0632[0...n]	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur / Mod T_Wicklung
r0633[0...n]	Mot_temp_mod Rotortemperatur / Mod T_Rotor
p0634[0...n]	Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt / PSIQ KPSI UNSAT
p0635[0...n]	Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt / PSIQ KIQ UNSAT
p0636[0...n]	Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt / PSIQ KID UNSAT
p0637[0...n]	Q-Fluss Flussgradient gesättigt / PSIQ Grad SAT
p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren / Überspg_schutz
p0650[0...n]	Motor Betriebsstunden aktuell / Mot t_Betr akt
p0651[0...n]	Motor Betriebsstunden Wartungsintervall / Mot t_Betr Wartung
p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer / Mot_um Motornummer
p1231[0...n]	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration / ASC/DCBRK Konfig
p1231[0...n]	Gleichstrombremsung Konfiguration / DCBRK Konfig
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom / DCBRK I_Brems
p1233[0...n]	Gleichstrombremsung Zeitdauer / DCBRK Zeitdauer
p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl / DCBRK n_Start
p1236[0...n]	Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung Überwachungszeit / ASC ext t_Überw
p1237[0...n]	Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen / ASC ext t_Warte
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort / MotID STW
p1958[0...n]	Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit / Dreh Mes t_HL_RL
p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration / Dreh Mes Konfig
p1980[0...n]	PolID Verfahren / PolID Verfahren
p1981[0...n]	PolID Weg maximal / PolID Weg max
p1982[0...n]	PolID Anwahl / PolID Anwahl
p1991[0...n]	Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur / Kom_winkelkor
p1993[0...n]	PolID bewegungsbasiert Strom / PolID I bew_bas
p1994[0...n]	PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit / PolID T bew_bas
p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung / PolID kp bew_bas
p1996[0...n]	PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit / PolID Tn bew_bas
p1997[0...n]	PolID bewegungsbasiert Glättungszeit / PolID t_Gl bew_bas
p1999[0...n]	Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID Skalierung / Kom_wink_offs Skal
p3049[0...n]	Motld Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert / ident
p3050[0...n]	Motld Ständerwiderstand identifiziert / R_Ständer ident
p3054[0...n]	Motld Läuferwiderstand identifiziert / R_Läufer ident
p3056[0...n]	Motld Ständerstreuinduktivität identifiziert / L_Ständerstreu
p3058[0...n]	Motld Läuferstreuinduktivität identifiziert / L_Läuferstreu

p3060[0...n]	MotId Hauptinduktivität identifiziert / MotId Lh ident
p3090[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Konfiguration / PolID el Konfig
p3091[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit / PolID el t_Rampe
p3092[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Wartezeit / PolID el t_Warte
p3093[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl / PolID el Messvorg
p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet / PolID el Ausl erw
p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig / PolID el Ausl zul
p3096[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Strom / PolID el Strom
r3926[0...n]	Spannungserzeugung alternierend Basisspannungs-Amplitude / U_erb altern Basis
r5398[0...n]	Mot_temp_mod 3 Warnschwelle Abbild p5390 / Warnschw Abb p5390
r5399[0...n]	Mot_temp_mod 3 Störschwelle Abbild p5391 / Störschw Abb p5391

1.3.4 Leistungsteildatensätze (Power unit Data Set, PDS)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: PDS

p0124[0...n]	CU Erkennung über LED / CU Erkennung LED
r0200[0...n]	Leistungsteil Codenummer aktuell / LT Codenr akt
p0201[0...n]	Leistungsteil Codenummer / LT Codenr
r0203[0...n]	Leistungsteil Aktueller Typ / LT Aktueller Typ
r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften / LT HW-Eigensch
p0251[0...n]	Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler / LT Lüft t_Betr
p3901[0...n]	Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung / LT EEPROM Vdc Offs

1.3.5 Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: EDS

p0142[0...n]	Geber Komponentennummer / Geber Kompo_nr
p0400[0...n]	Gebertyp Auswahl / Geb_typ Ausw
p0401[0...n]	Gebertyp OEM Auswahl / Gebertyp OEM Wahl
p0402[0...n]	Getriebetyp Auswahl / Getriebetyp Ausw
p0404[0...n]	Geberkonfiguration wirksam / Geb_konfig wirksam
p0405[0...n]	Rechteckgeber Spur A/B / Rechteckgeber A/B
p0407[0...n]	Linearer Geber Gitterteilung / Geb Gitterteilung
p0408[0...n]	Rotatorischer Geber Strichzahl / Rot Geb Strichzahl
p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert / Geb Inv Istwert
p0411[0...n]	Messgetriebe Konfiguration / Messgetr Konfig
p0412[0...n]	Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell / Abs rot Umdr
p0413[0...n]	Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster / Lageverf Fenster
p0414[0...n]	Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt) / Relevante Bits
p0415[0...n]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (erkannt) / Gx_XIST1 Sich MSB
p0418[0...n]	Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST1
p0419[0...n]	Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits) / Geb Fein Gx_XIST2
p0420[0...n]	Geberanschluss / Geb_anschluss
p0421[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung / Geb abs Multiturn
p0422[0...n]	Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung / Geb abs Messschr
p0423[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung / Geb abs Singleturn
p0424[0...n]	Geber linear Nullmarkenabstand / Geb lin NM_Abstand
p0425[0...n]	Geber rotatorisch Nullmarkenabstand / Geb rot Abstand NM
p0426[0...n]	Geber Nullmarke Differenzabstand / Geb NM Dif_abstand
p0427[0...n]	Geber SSI Baudrate / Geb SSI Baudrate
p0428[0...n]	Geber SSI Monoflopzeit / Geb SSI t_Monoflop
p0429[0...n]	Geber SSI Konfiguration / Geb SSI Konfig
p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration / SM Konfig
p0431[0...n]	Kommutierungswinkeloffset / Kom_winkeloffset
p0432[0...n]	Getriebefaktor Geberumdrehungen / Getr_fakt Geb_umdr
p0433[0...n]	Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen / Getr_fakt Mot_umdr
p0434[0...n]	Geber SSI Fehlerbit / Geb SSI Fehlerbit
p0435[0...n]	Geber SSI Warnbit / Geb SSI Warnbit
p0436[0...n]	Geber SSI Paritybit / Geb SSI Paritybit
p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert / SM Konfig erw
p0438[0...n]	Rechteckgeber Filterzeit / Geb t_Filt
p0439[0...n]	Geber Hochlaufzeit / Geb Hochlaufzeit
p0440[0...n]	Geber Seriennummer kopieren / Geb Ser_nr kopier
p0441[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1 / Geb IBN Ser_nr 1
p0442[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2 / Geb IBN Ser_nr 2
p0443[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3 / Geb IBN Ser_nr 3
p0444[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4 / Geb IBN Ser_nr 4
p0445[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5 / Geb IBN Ser_nr 5
p0446[0...n]	Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert / Geb SSI Bit vor
p0447[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Absolutwert / Geb SSI Bit Wert
p0448[0...n]	Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert / Geb SSI Bit nach
p0449[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Füllbits / Geb SSI Füllbits
p0453[0...n]	Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit / Geb_ausw n 0 t_Mes
p0468[0...n]	Geberschnittstelle / Geberschnittst
p0493[0...n]	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme / NM_ausw Eing_kl
p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme / NM_ersatz Eing

p2507[0...n]	LR Absolutwertgeberjustage Status / Abs_geb_just Stat
p2525[0...n]	CO: LR Geberjustage Offset / Geb_justage Offset
p4662[0...n]	Geber Kennlinientyp / Geb Kennl_typ
p4663[0...n]	Geber Kennlinie K0 / Geb Kennl K0
p4664[0...n]	Geber Kennlinie K1 / Geb Kennl K1
p4665[0...n]	Geber Kennlinie K2 / Geb Kennl K2
p4666[0...n]	Geber Kennlinie K3 / Geb Kennl K3
p4670[0...n]	Analogsensor Konfiguration / Ana_sens Konfig
p4671[0...n]	Analogsensor Eingang / Ana_sens Eing
p4672[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null / Ana_sens A U bei 0
p4673[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode / Ana_sens A U/Per
p4674[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null / Ana_sens B U bei 0
p4675[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode / Ana_sens B U/Per
p4676[0...n]	Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle / Ana_sens Gr Schw
p4677[0...n]	Analogsensor LVDT Konfiguration / Ana_sens LVDT Konf
p4678[0...n]	Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis / Ana_sens LVDT Verh
p4679[0...n]	Analogsensor LVDT Phase / Ana_sens LVDT Ph
p4680[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig / NM_überw Tol zul
p4681[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 positiv / NM Tol Gr 1 pos
p4682[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 negativ / NM Tol Gr 1 neg
p4683[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle positiv / NM Tol A_schw pos
p4684[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle negativ / NM Tol A_schw neg
p4685[0...n]	Drehzahlwert Mittelwertbildung / n_ist Mittelwert
p4686[0...n]	Nullmarke Mindestlänge / NM Mindestlänge

1.4 BICO-Parameter (Konnektoren/Binektoren)

1.4.1 Binektoreingänge (Binector Input, BI)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: BI

p0730	Bl: CU Signalquelle für Klemme DO 0 / CU S_q DO 0
p0731	Bl: CU Signalquelle für Klemme DO 1 / CU S_q DO 1
p0732	Bl: CU Signalquelle für Klemme DO 2 / CU S_q DO 2
p0738	Bl: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 24 / CU S_q DI/DO 24
p0739	Bl: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 25 / CU S_q DI/DO 25
p0740	Bl: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 26 / CU S_q DI/DO 26
p0741	Bl: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 27 / CU S_q DI/DO 27
p0782[0...1]	Bl: CU Analogausgänge Invertierung Signalquelle / CU AO Inv S_q
p0806	Bl: Steuerungshoheit sperren / PcCtrl sperren
p0810	Bl: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0 / Wahl CDS Bit 0
p0811	Bl: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1 / Wahl CDS Bit 1
p0820[0...n]	Bl: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0 / Wahl DDS Bit 0
p0821[0...n]	Bl: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1 / Wahl DDS Bit 1
p0840[0...n]	Bl: EIN/AUS (AUS1) / EIN/AUS (AUS1)
p0844[0...n]	Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1 / AUS2 S_q 1
p0845[0...n]	Bl: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2 / AUS2 S_q 2
p0848[0...n]	Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1 / AUS3 S_q 1
p0849[0...n]	Bl: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2 / AUS3 S_q 2
p0852[0...n]	Bl: Betrieb freigeben/Betrieb sperren / Betrieb freigeben
p0854[0...n]	Bl: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC / Führung durch PLC
p0855[0...n]	Bl: Haltebremse unbedingt öffnen / Bremse unbed öffn
p0856[0...n]	Bl: Drehzahlregler freigeben / n_reg freigeben
p0858[0...n]	Bl: Haltebremse unbedingt schließen / Bremse unbed schl
p0860	Bl: Netzschütz Rückmeldung / Netzschütz Rückm
p0897	Bl: Parkende Achse Anwahl / Parkende Achse Anw
p1020[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 0 / n_soll_fest Bit 0
p1021[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 1 / n_soll_fest Bit 1
p1022[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 2 / n_soll_fest Bit 2
p1023[0...n]	Bl: Drehzahlfixsollwert-Auswahl Bit 3 / n_soll_fest Bit 3
p1035[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Sollwert höher / Mop höher
p1036[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Mop tiefer
p1039[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Invertierung / Mop Inv
p1041[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Hand/Automatik / Mop Hand/Auto
p1043[0...n]	Bl: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen / Mop Setzw übern
p1055[0...n]	Bl: Tippen Bit 0 / Tippen Bit 0
p1056[0...n]	Bl: Tippen Bit 1 / Tippen Bit 1
p1108[0...n]	Bl: Gesamtsollwert Auswahl / Gesamtsollw Ausw
p1110[0...n]	Bl: Richtung negativ sperren / Richt neg sperren
p1111[0...n]	Bl: Richtung positiv sperren / Richt pos sperren
p1113[0...n]	Bl: Sollwert Invertierung / Sollw Inv
p1122[0...n]	Bl: Hochlaufgeber überbrücken / HLG überbrücken
p1140[0...n]	Bl: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren / HLG freigeben
p1141[0...n]	Bl: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren / HLG fortsetzen
p1142[0...n]	Bl: Sollwert freigeben/Sollwert sperren / Sollw freigeben
p1143[0...n]	Bl: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen / HLG Setzw übern
p1201[0...n]	Bl: Fangen Freigabe Signalquelle / Fangen Freig S_q

p1208[0...1]	BI: WEA Modifikation Einspeisung / WEA Modifikation
p1230[0...n]	BI: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung / ASC/DCBRK Akt
p1230[0...n]	BI: Gleichstrombremsung Aktivierung / DC-Brems Akt
p1235[0...n]	BI: Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung / ASC ext Rückm
p1476[0...n]	BI: Drehzahlregler Integrator anhalten / n_reg Integ Stop
p1477[0...n]	BI: Drehzahlregler Integratorwert setzen / n_reg Integ setzen
p1492[0...n]	BI: Statikrückführung Freigabe / Statik Freigabe
p1501[0...n]	BI: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten / n/M_reg umschalten
p1502[0...n]	BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren / J_schätzer einfrieren
p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung / FaF Aktivierung
p1550[0...n]	BI: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset / Übern akt Moment
p1551[0...n]	BI: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle / M_gr var/fest S_q
p2080[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1 / Bin/Kon ZSW1
p2081[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2 / Bin/Kon ZSW2
p2082[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3 / Bin/Kon ZSW3
p2083[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4 / Bin/Kon ZSW4
p2084[0...15]	BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5 / Bin/Kon ZSW5
p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen / 1. Quittieren
p2104[0...n]	BI: 2. Quittieren Störungen / 2. Quittieren
p2105[0...n]	BI: 3. Quittieren Störungen / 3. Quittieren
p2106[0...n]	BI: Externe Störung 1 / Externe Störung 1
p2107[0...n]	BI: Externe Störung 2 / Externe Störung 2
p2108[0...n]	BI: Externe Störung 3 / Externe Störung 3
p2112[0...n]	BI: Externe Warnung 1 / Externe Warnung 1
p2116[0...n]	BI: Externe Warnung 2 / Externe Warnung 2
p2117[0...n]	BI: Externe Warnung 3 / Externe Warnung 3
p2144[0...n]	BI: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert) / Mot Block Frei neg
p2148[0...n]	BI: Hochlaufgeber aktiv / HLG aktiv
p2200[0...n]	BI: Technologieregler Freigabe / Tec_reg Freigabe
p2220[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0 / Tec_reg Ausw Bit 0
p2221[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1 / Tec_reg Ausw Bit 1
p2222[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2 / Tec_reg Ausw Bit 2
p2223[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3 / Tec_reg Ausw Bit 3
p2235[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert höher / Tec_reg Mop höher
p2236[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert tiefer / Tec_reg Mop tiefer
p2286[0...n]	BI: Technologieregler Integrator anhalten / Tec_reg Integ Stop
p2508[0...3]	BI: LR Referenzmarkensuche aktivieren / Ref_marken akt
p2509[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung aktivieren / MT_ausw akt
p2510[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung Auswahl / MT_ausw Auswahl
p2511[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung Flanke / MT_ausw Flanke
p2512[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke) / Istw_aufb Korr akt
p2514[0...3]	BI: LR Lageistwert setzen Aktivierung / s_ist setzen Akt
p2549	BI: LR Freigabe 1 / Freigabe 1
p2550	BI: LR Freigabe 2 / Freigabe 2
p2551	BI: LR Meldung Sollwert steht / Meld Sollw steht
p2552	BI: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv / Meld FaF akt
p2553	BI: LR Meldung Festanschlag erreicht / Meld Festanschlag
p2554	BI: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv / Meld Ver_bef akt
p2568	BI: EPOS STOP-Nocken Aktivierung / STOP-Nocken Akt
p2569	BI: EPOS STOP-Nocken Minus / STOP-Nocken Minus
p2570	BI: EPOS STOP-Nocken Plus / STOP-Nocken Plus
p2575	BI: EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung / Ruckbegrenzung Akt
p2577	BI: EPOS Modulokorrektur Aktivierung / Modulokorr Akt

p2582	BI: EPOS Software-Endschalter Aktivierung / SW-Endsch Akt
p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle / Tippen 1 S_q
p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle / Tippen 2 S_q
p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell / Tippen ink
p2595	BI: EPOS Referenzieren Start / Ref Start
p2596	BI: EPOS Referenzpunkt setzen / Ref_pkt setzen
p2597	BI: EPOS Referenziertyp Anwahl / Ref_typ Anwahl
p2604	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung / Ref_pktfahrt Richt
p2612	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken / Ref_nocken
p2613	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus / Umkehrnocken Minus
p2614	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus / Umkehrnocken Plus
p2625	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 0 / Ver_satz Anw Bit 0
p2626	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 1 / Ver_satz Anw Bit 1
p2627	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 2 / Ver_satz Anw Bit 2
p2628	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 3 / Ver_satz Anw Bit 3
p2629	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 4 / Ver_satz Anw Bit 4
p2630	BI: EPOS Verfahrssatz Anwahl Bit 5 / Ver_satz Anw Bit 5
p2631	BI: EPOS Verfahrtauftrag aktivieren (0 -> 1) / Ver_auftr akt
p2633	BI: EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1) / Ext Satzw (0->1)
p2637	BI: EPOS Festanschlag erreicht / Festanschl err
p2638	BI: EPOS Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster / Festanschl außerh
p2639	BI: EPOS Momentengrenze erreicht / M_grenze erreicht
p2640	BI: EPOS Zwischenhalt (0-Signal) / Zwischenhalt
p2641	BI: EPOS Verfahrtauftrag verwerfen (0-Signal) / Ver_auftr verwerf
p2647	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl / MDI Anwahl
p2648	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp / MDI Pos_typ
p2649	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Übernahmeart Anwahl / MDI Übern_art Anw
p2650	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Sollwertübernahme Flanke / MDI Sollw_übern
p2651	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl positiv / MDI Richt_anw pos
p2652	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl negativ / MDI Richt_anw neg
p2653	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten Anwahl / MDI Einrichten Anw
p2655[0...1]	BI: EPOS Nachführbetrieb Anwahl / Nachführbetr Anw
p2656	BI: EPOS Einfachpositionierer Freigabe / EPOS Freigabe
p2658	BI: EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung / Lage gültig Rückm
p2659	BI: EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung / Ref akt Rückm
p2661	BI: EPOS Messwert gültig Rückmeldung / Messw gültig Rückm
p2662	BI: EPOS Justagewert gültig Rückmeldung / Justw gültig Rückm
p2663	BI: EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung / Klemmen akt Rückm
p2730[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke) / Istw_aufb neg Korr
p2731	BI: LR I-Anteil abbauen / I-Anteil abbauen
p2810[0...1]	BI: UND-Verknüpfung Eingänge / UND Eingänge
p2816[0...1]	BI: ODER-Verknüpfung Eingänge / ODER Eingänge
p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe / Ext Stör 3 Frg
p3112[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert / Ext Stör 3 Frg neg
p3232[0...n]	BI: Lastüberwachung Ausfallerkennung / Lastüberw Ausf_erk
p3330[0...n]	BI: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 1 / 2/3-Draht Bef 1
p3331[0...n]	BI: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 2 / 2/3-Draht Bef 2
p3332[0...n]	BI: 2/3-Drahtsteuerung Befehl 3 / 2/3-Draht Bef 3
p3871	BI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen / S_q Kom_wink setz
p3873	BI: Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber / S_q Reg mit Geb
p3876	BI: Langstator Signalquelle 1 Geber entparken / S_q 1 Geb entpark
p4655[0...2]	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle / XIST1_ERW res S_q
p4819	BI: Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung

p5614	BI: Pe Einschaltsperr setzen Signalquelle / Pe Einsch_sp S_q
p8785	BI: CAN Statuswort Bit 8 / Statuswort Bit 8
p8786	BI: CAN Statuswort Bit 14 / Statuswort Bit 14
p8787	BI: CAN Statuswort Bit 15 / Statuswort Bit 15
p9705	BI: SI Motion Teststop Signalquelle / SI Mtn Teststop
p10007	BI: SI Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle / SI Zw_dyn F-DO S_q
p20030[0...3]	BI: AND 0 Eingänge / AND 0 Eingänge
p20034[0...3]	BI: AND 1 Eingänge / AND 1 Eingänge
p20038[0...3]	BI: AND 2 Eingänge / AND 2 Eingänge
p20042[0...3]	BI: AND 3 Eingänge / AND 3 Eingänge
p20046[0...3]	BI: OR 0 Eingänge / OR 0 Eingänge
p20050[0...3]	BI: OR 1 Eingänge / OR 1 Eingänge
p20054[0...3]	BI: OR 2 Eingänge / OR 2 Eingänge
p20058[0...3]	BI: OR 3 Eingänge / OR 3 Eingänge
p20062[0...3]	BI: XOR 0 Eingänge / XOR 0 Eingänge
p20066[0...3]	BI: XOR 1 Eingänge / XOR 1 Eingänge
p20070[0...3]	BI: XOR 2 Eingänge / XOR 2 Eingänge
p20074[0...3]	BI: XOR 3 Eingänge / XOR 3 Eingänge
p20078	BI: NOT 0 Eingang I / NOT 0 Eingang I
p20082	BI: NOT 1 Eingang I / NOT 1 Eingang I
p20086	BI: NOT 2 Eingang I / NOT 2 Eingang I
p20090	BI: NOT 3 Eingang I / NOT 3 Eingang I
p20138	BI: MFP 0 Eingangsimpuls I / MFP 0 Eing_imp I
p20143	BI: MFP 1 Eingangsimpuls I / MFP 1 Eing_imp I
p20148	BI: PCL 0 Eingangsimpuls I / PCL 0 Eing_imp I
p20153	BI: PCL 1 Eingangsimpuls I / PCL 1 Eing_imp I
p20158	BI: PDE 0 Eingangsimpuls I / PDE 0 Eing_imp I
p20163	BI: PDE 1 Eingangsimpuls I / PDE 1 Eing_imp I
p20168	BI: PDF 0 Eingangsimpuls I / PDF 0 Eing_imp I
p20173	BI: PDF 1 Eingangsimpuls I / PDF 1 Eing_imp I
p20178[0...1]	BI: PST 0 Eingänge / PST 0 Eingänge
p20183[0...1]	BI: PST 1 Eingänge / PST 1 Eingänge
p20188[0...1]	BI: RSR 0 Eingänge / RSR 0 Eingänge
p20193[0...1]	BI: RSR 1 Eingänge / RSR 1 Eingänge
p20198[0...3]	BI: DFR 0 Eingänge / DFR 0 Eingänge
p20203[0...3]	BI: DFR 1 Eingänge / DFR 1 Eingänge
p20208[0...1]	BI: BSW 0 Eingänge / BSW 0 Eingänge
p20209	BI: BSW 0 Schalterstellung I / BSW 0 Sch_stellung
p20213[0...1]	BI: BSW 1 Eingänge / BSW 1 Eingänge
p20214	BI: BSW 1 Schalterstellung I / BSW 1 Sch_stellung
p20219	BI: NSW 0 Schalterstellung I / NSW 0 Sch_stellung
p20224	BI: NSW 1 Schalterstellung I / NSW 1 Sch_stellung
p20245	BI: PT1 0 Setzwert übernehmen S / PT1 0 Setzw_übern
p20251	BI: PT1 1 Setzwert übernehmen S / PT1 1 Setzw_übern
p20260	BI: INT 0 Setzwert übernehmen S / INT 0 Setzw_übern
p20300	BI: NOT 4 Eingang I / NOT 4 Eingang I
p20304	BI: NOT 5 Eingang I / NOT 5 Eingang I
p20324[0...1]	BI: RSR 2 Eingänge / RSR 2 Eingänge
p20329[0...3]	BI: DFR 2 Eingänge / DFR 2 Eingänge
p20334	BI: PDE 2 Eingangsimpuls I / PDE 2 Eing_imp I
p20339	BI: PDE 3 Eingangsimpuls I / PDE 3 Eing_imp I
p20344	BI: PDF 2 Eingangsimpuls I / PDF 2 Eing_imp I
p20349	BI: PDF 3 Eingangsimpuls I / PDF 3 Eing_imp I

p20354 BI: MFP 2 Eingangsimpuls I / MFP 2 Eing_imp I
 p20359 BI: MFP 3 Eingangsimpuls I / MFP 3 Eing_imp I

1.4.2 Konnektoreingänge (Connector Input, CI)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: CI

p0480[0...2] CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle / Geb Gn_STW S_q
 p0641[0...n] CI: Stromgrenze variabel / Stromgrenze var
 p0771[0...1] CI: CU Analogausgänge Signalquelle / CU AO S_q
 p1042[0...n] CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert / Mop Auto Sollw
 p1044[0...n] CI: Motorpotenziometer Setzwert / Mop Setzw
 p1051[0...n] CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung / n_grenz HLG pos
 p1052[0...n] CI: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung / n_grenz HLG neg
 p1070[0...n] CI: Hauptsollwert / Hauptsollwert
 p1071[0...n] CI: Hauptsollwert Skalierung / Hauptsollw Skal
 p1075[0...n] CI: Zusatzsollwert / Zusatzsollw
 p1076[0...n] CI: Zusatzsollwert Skalierung / Zusatzsollw Skal
 p1085[0...n] CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos
 p1088[0...n] CI: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg
 p1098[0...n] CI: Ausblenndrehzahl Skalierung / n_Ausblend Skal
 p1106[0...n] CI: Minimaldrehzahl Signalquelle / n_min S_q
 p1109[0...n] CI: Gesamtsollwert / Gesamtsollw
 p1138[0...n] CI: Hochlauframpe Skalierung / Hochlauframpe Skal
 p1139[0...n] CI: Rücklauframpe Skalierung / Rücklauframpe Skal
 p1144[0...n] CI: Hochlaufgeber Setzwert / HLG Setzw
 p1155[0...n] CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 / n_reg n_soll 1
 p1160[0...n] CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2 / n_reg n_soll 2
 p1190 CI: DSC Lageabweichung XERR / DSC XERR
 p1191 CI: DSC Lagereglerversärkung KPC / DSC KPC
 p1330[0...n] CI: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig / Uf U_soll unabh
 p1352[0...n] CI: Motorhaltebremse Startfrequenz Signalquelle / Bremse f_Start
 p1430[0...n] CI: Drehzahlvorsteuerung / n_vorsteuerung
 p1455[0...n] CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal / n_reg Adapt_sig Kp
 p1466[0...n] CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung / n_reg Kp Skal
 p1475[0...n] CI: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse / n_reg M_setzw MHB
 p1478[0...n] CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert / n_reg Integ_setzw
 p1479[0...n] CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung / n_reg I_wert Skal
 p1486[0...n] CI: Statik Kompensationsdrehmoment / Statik M_Komp
 p1497[0...n] CI: Trägheitsmoment Skalierung / M_Trägh Skal
 p1503[0...n] CI: Drehmomentsollwert / M_soll
 p1511[0...n] CI: Zusatzdrehmoment 1 / M_Zusatz 1
 p1512[0...n] CI: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung / M_Zusatz 1 Skal
 p1513[0...n] CI: Zusatzdrehmoment 2 / M_Zusatz 2
 p1522[0...n] CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot
 p1522[0...n] CI: Drehmomentgrenze oben / M_max oben
 p1523[0...n] CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen
 p1523[0...n] CI: Drehmomentgrenze unten / M_max unten
 p1528[0...n] CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal
 p1528[0...n] CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung / M_max oben Skal
 p1529[0...n] CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal
 p1529[0...n] CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal

p1542[0...n]	Cl: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion / FaF M_red
p1552[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset / M_max o Skal oOffs
p1554[0...n]	Cl: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset / M_max u Skal oOffs
p1569[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 3 / M_Zusatz 3
p2016[0...3]	Cl: IBN-SS USS PZD senden Wort / IBN USS send Wort
p2045	Cl: PB/PN takt synchron Controller-Lebenszeichen Signalquelle / PB/PN Ctrl-LZ S_q
p2051[0...27]	Cl: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort / IF1 PZD send Wort
p2051[0...13]	Cl: PROFIdrive PZD senden Wort / PZD send Wort
p2061[0...26]	Cl: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort / IF1 PZD send DW
p2061[0...12]	Cl: PROFIdrive PZD senden Doppelwort / PZD send DW
p2099[0...1]	Cl: Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle / Kon/Bin S_q
p2151[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert für Meldungen / n_soll für Meldung
p2154[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert 2 / n_soll 2
p2253[0...n]	Cl: Technologieregler Sollwert 1 / Tec_reg Sollwert 1
p2254[0...n]	Cl: Technologieregler Sollwert 2 / Tec_reg Sollwert 2
p2264[0...n]	Cl: Technologieregler Istwert / Tec_reg Istwert
p2289[0...n]	Cl: Technologieregler Vorsteuersignal / Tec_reg Vorsteuer
p2296[0...n]	Cl: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal
p2297[0...n]	Cl: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Max_gr S_q
p2298[0...n]	Cl: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle / Tec_reg Min_gr S_q
p2299[0...n]	Cl: Technologieregler Begrenzung Offset / Tec_reg Begr Offs
p2513[0...3]	Cl: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert / Istw_aufb Korr
p2515[0...3]	Cl: LR Lageistwert setzen Setzwert / s_ist setzen Setzw
p2516[0...3]	Cl: LR Lageoffset / Lageoffset
p2530	Cl: LR Lagesollwert / s_soll
p2531	Cl: LR Geschwindigkeitssollwert / v_soll
p2532	Cl: LR Lageistwert / s_ist
p2537	Cl: LR Lageregler Adaption / Adaption
p2541	Cl: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle / LR_ausg Grenz S_q
p2555	Cl: LR LU/Umdrehung LU/mm / LU/Umdr LU/mm
p2578	Cl: EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle / SW-Endsch Min S_q
p2579	Cl: EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle / SW-Endsch Plus S_q
p2593	Cl: EPOS LU/Umdrehung LU/mm / LU/Umdr LU/mm
p2594[0...2]	Cl: EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt / v_Max ext begrenzt
p2598[0...3]	Cl: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle / Ref_pkt-Koord S_q
p2642	Cl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positionssollwert / MDI s_soll
p2643	Cl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Geschwindigkeitssollwert / MDI v_soll
p2644	Cl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Beschleunigungsoverride / MDI a_over
p2645	Cl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Verzögerungsoverride / MDI -a_over
p2646	Cl: EPOS Geschwindigkeitsoverride / v_over
p2654	Cl: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung / MDI Mode-Anpassung
p2657	Cl: EPOS Lageistwert/Lagesetzwert / Lageistw/Lagesetzw
p2660	Cl: EPOS Messwert Referenzieren / Messwert Ref
p3230[0...n]	Cl: Lastüberwachung Drehzahlwert / Lastüberw n_ist
p3872	Cl: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel / S_q Kom_winkel
p3874	Cl: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel Betrieb mit Geber / S_q Kom_winkel Geb
p8746[0...15]	Cl: CAN Freie PZD Sendeobjekte 16 Bit / Freie PZD Send 16
p8748[0...7]	Cl: CAN Freie PZD Sendeobjekte 32 Bit / Freie PZD Send 32
p20094[0...3]	Cl: ADD 0 Eingänge / ADD 0 Eingänge
p20098[0...3]	Cl: ADD 1 Eingänge / ADD 1 Eingänge
p20102[0...1]	Cl: SUB 0 Eingänge / SUB 0 Eingänge
p20106[0...1]	Cl: SUB 1 Eingänge / SUB 1 Eingänge
p20110[0...3]	Cl: MUL 0 Eingänge / MUL 0 Eingänge

p20114[0...3]	Cl: MUL 1 Eingänge / MUL 1 Eingänge
p20118[0...1]	Cl: DIV 0 Eingänge / DIV 0 Eingänge
p20123[0...1]	Cl: DIV 1 Eingänge / DIV 1 Eingänge
p20128	Cl: AVA 0 Eingang X / AVA 0 Eingang X
p20133	Cl: AVA 1 Eingang X / AVA 1 Eingang X
p20218[0...1]	Cl: NSW 0 Eingänge / NSW 0 Eingänge
p20223[0...1]	Cl: NSW 1 Eingänge / NSW 1 Eingänge
p20228	Cl: LIM 0 Eingang X / LIM 0 Eingang X
p20236	Cl: LIM 1 Eingang X / LIM 1 Eingang X
p20244[0...1]	Cl: PT1 0 Eingänge / PT1 0 Eingänge
p20250[0...1]	Cl: PT1 1 Eingänge / PT1 1 Eingänge
p20256[0...1]	Cl: INT 0 Eingänge / INT 0 Eingänge
p20266	Cl: LVM 0 Eingang X / LVM 0 Eingang X
p20275	Cl: LVM 1 Eingang X / LVM 1 Eingang X
p20284	Cl: DIF 0 Eingang X / DIF 0 Eingang X
p20308[0...3]	Cl: ADD 2 Eingänge / ADD 2 Eingänge
p20312[0...1]	Cl: NCM 0 Eingänge / NCM 0 Eingänge
p20318[0...1]	Cl: NCM 1 Eingänge / NCM 1 Eingänge
p20372	Cl: PLI 0 Eingang X / PLI 0 Eingang X
p20378	Cl: PLI 1 Eingang X / PLI 1 Eingang X

1.4.3 Binektorausgänge (Binector Output, BO)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: BO

r0751.0...9	BO: CU Analogeingänge Zustandswort / CU AI Zustandswort
r0785.0...1	BO: CU Analogausgänge Zustandswort / CU AO ZSW
r0807.0	BO: Steuerungshoheit aktiv / PcCtrl aktiv
r1025.0	BO: Drehzahlfixstollwert Status / n_soll_fest Status
r1979.0...11	BO: Drehz_reg_opt Status / n_opt Status
r2043.0...2	BO: PROFIdrive PZD Zustand / PD PZD Zustand
r2090.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise / IF1 PZD1 empf bitw
r2090.0...15	BO: PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise / PZD1 empf bitw
r2091.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise / IF1 PZD2 empf bitw
r2091.0...15	BO: PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise / PZD2 empf bitw
r2092.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise / IF1 PZD3 empf bitw
r2092.0...15	BO: PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise / PZD3 empf bitw
r2093.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise / IF1 PZD4 empf bitw
r2093.0...15	BO: PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise / PZD4 empf bitw
r2094.0...15	BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg
r2095.0...15	BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang / Kon/Bin Ausg
r3097.0...31	BO: PolID elastizitätsbasiert Status / PolID el Status
r4806.0	BO: Funktionsgenerator Statussignal / FG Statussignal
r9935.0	BO: POWER ON Verzögerungssignal / POWER ON t_Ver
r20031	BO: AND 0 Ausgang Q / AND 0 Ausgang Q
r20035	BO: AND 1 Ausgang Q / AND 1 Ausgang Q
r20039	BO: AND 2 Ausgang Q / AND 2 Ausgang Q
r20043	BO: AND 3 Ausgang Q / AND 3 Ausgang Q
r20047	BO: OR 0 Ausgang Q / OR 0 Ausgang Q
r20051	BO: OR 1 Ausgang Q / OR 1 Ausgang Q
r20055	BO: OR 2 Ausgang Q / OR 2 Ausgang Q
r20059	BO: OR 3 Ausgang Q / OR 3 Ausgang Q
r20063	BO: XOR 0 Ausgang Q / XOR 0 Ausgang Q
r20067	BO: XOR 1 Ausgang Q / XOR 1 Ausgang Q
r20071	BO: XOR 2 Ausgang Q / XOR 2 Ausgang Q
r20075	BO: XOR 3 Ausgang Q / XOR 3 Ausgang Q
r20079	BO: NOT 0 Invertierter Ausgang / NOT 0 Inv Ausgang
r20083	BO: NOT 1 Invertierter Ausgang / NOT 1 Inv Ausgang
r20087	BO: NOT 2 Invertierter Ausgang / NOT 2 Inv Ausgang
r20091	BO: NOT 3 Invertierter Ausgang / NOT 3 Inv Ausgang
r20120	BO: DIV 0 Divisor ist Null QF / DIV 0 Divisor=0 QF
r20125	BO: DIV 1 Divisor ist Null QF / DIV 1 Divisor=0 QF
r20130	BO: AVA 0 Eingang negativ SN / AVA 0 Eing neg SN
r20135	BO: AVA 1 Eingang negativ SN / AVA 1 Eing neg SN
r20140	BO: MFP 0 Ausgang Q / MFP 0 Ausgang Q
r20145	BO: MFP 1 Ausgang Q / MFP 1 Ausgang Q
r20150	BO: PCL 0 Ausgang Q / PCL 0 Ausgang Q
r20155	BO: PCL 1 Ausgang Q / PCL 1 Ausgang Q
r20160	BO: PDE 0 Ausgang Q / PDE 0 Ausgang Q
r20165	BO: PDE 1 Ausgang Q / PDE 1 Ausgang Q
r20170	BO: PDF 0 Ausgang Q / PDF 0 Ausgang Q
r20175	BO: PDF 1 Ausgang Q / PDF 1 Ausgang Q
r20180	BO: PST 0 Ausgang Q / PST 0 Ausgang Q
r20185	BO: PST 1 Ausgang Q / PST 1 Ausgang Q
r20189	BO: RSR 0 Ausgang Q / RSR 0 Ausgang Q

r20190	BO: RSR 0 Invertierter Ausgang QN / RSR 0 Inv Ausg QN
r20194	BO: RSR 1 Ausgang Q / RSR 1 Ausgang Q
r20195	BO: RSR 1 Invertierter Ausgang QN / RSR 1 Inv Ausg QN
r20199	BO: DFR 0 Ausgang Q / DFR 0 Ausgang Q
r20200	BO: DFR 0 Invertierter Ausgang QN / DFR 0 Inv Ausg QN
r20204	BO: DFR 1 Ausgang Q / DFR 1 Ausgang Q
r20205	BO: DFR 1 Invertierter Ausgang QN / DFR 1 Inv Ausg QN
r20210	BO: BSW 0 Ausgang Q / BSW 0 Ausgang Q
r20215	BO: BSW 1 Ausgang Q / BSW 1 Ausgang Q
r20232	BO: LIM 0 Eingangsgröße an der oberen Grenze QU / LIM 0 QU
r20233	BO: LIM 0 Eingangsgröße an der unteren Grenze QL / LIM 0 QL
r20240	BO: LIM 1 Eingangsgröße an der oberen Grenze QU / LIM 1 QU
r20241	BO: LIM 1 Eingangsgröße an der unteren Grenze QL / LIM 1 QL
r20262	BO: INT 0 Integrator an oberen Grenze QU / INT 0 QU
r20263	BO: INT 0 Integrator an unteren Grenze QL / INT 0 QL
r20270	BO: LVM 0 Eingangsgröße oberhalb Intervall QU / LVM 0 X oberh QU
r20271	BO: LVM 0 Eingangsgröße innerhalb Intervall QM / LVM 0 X innerh QM
r20272	BO: LVM 0 Eingangsgröße unterhalb Intervall QL / LVM 0 X unterh QL
r20279	BO: LVM 1 Eingangsgröße oberhalb Intervall QU / LVM 1 X oberh QU
r20280	BO: LVM 1 Eingangsgröße innerhalb Intervall QM / LVM 1 X innerh QM
r20281	BO: LVM 1 Eingangsgröße unterhalb Intervall QL / LVM 1 X unterh QL
r20301	BO: NOT 4 Invertierter Ausgang / NOT 4 Inv Ausgang
r20305	BO: NOT 5 Invertierter Ausgang / NOT 5 Inv Ausgang
r20313	BO: NCM 0 Ausgang QU / NCM 0 Ausgang QU
r20314	BO: NCM 0 Ausgang QE / NCM 0 Ausgang QE
r20315	BO: NCM 0 Ausgang QL / NCM 0 Ausgang QL
r20319	BO: NCM 1 Ausgang QU / NCM 1 Ausgang QU
r20320	BO: NCM 1 Ausgang QE / NCM 1 Ausgang QE
r20321	BO: NCM 1 Ausgang QL / NCM 1 Ausgang QL
r20325	BO: RSR 2 Ausgang Q / RSR 2 Ausgang Q
r20326	BO: RSR 2 Invertierter Ausgang QN / RSR 2 Inv Ausg QN
r20330	BO: DFR 2 Ausgang Q / DFR 2 Ausgang Q
r20331	BO: DFR 2 Invertierter Ausgang QN / DFR 2 Inv Ausg QN
r20336	BO: PDE 2 Ausgang Q / PDE 2 Ausgang Q
r20341	BO: PDE 3 Ausgang Q / PDE 3 Ausgang Q
r20346	BO: PDF 2 Ausgang Q / PDF 2 Ausgang Q
r20351	BO: PDF 3 Ausgang Q / PDF 3 Ausgang Q
r20356	BO: MFP 2 Ausgang Q / MFP 2 Ausgang Q
r20361	BO: MFP 3 Ausgang Q / MFP 3 Ausgang Q

1.4.4 Konnektorausgänge (Connector Output, CO)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: CO

r0021	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt
r0025	CO: Ausgangsspannung geglättet / U_Ausg glatt
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet / Vdc glatt
r0027	CO: Stromwert Betrag geglättet / I_ist Betrag glatt
r0032	CO: Wirkleistungsistwert geglättet / P_Wirk_ist glatt
r0034	CO: Motorauslastung / Motorauslastung
r0035	CO: Motortemperatur / Mot_temp
r0036	CO: Leistungsteil Überlast I2t / LT Überlast I2t
r0037[0...19]	CO: Leistungsteil Temperaturen / LT Temperaturen
r0060	CO: Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter / n_soll vor Filter
r0061[0...1]	CO: Drehzahlwert ungeglättet / n_ist ungeglättet
r0061[0...2]	CO: Drehzahlwert ungeglättet / n_ist ungeglättet
r0062	CO: Drehzahlsollwert nach Filter / n_soll nach Filter
r0063	CO: Drehzahlwert / n_ist
r0063[0...2]	CO: Drehzahlwert / n_ist
r0064	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz / n_reg Regeldiff
r0066	CO: Ausgangsfrequenz / f_Ausg
r0067	CO: Ausgangsstrom maximal / I_Ausg max
r0068	CO: Stromwert Betrag / I_ist Betrag
r0068[0...1]	CO: Stromwert Betrag / I_ist Betrag
r0069[0...6]	CO: Phasenstrom Istwert / I_Phase Istwert
r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert / Vdc Istw
r0072	CO: Ausgangsspannung / U_Ausgang
r0074	CO: Aussteuergrad / Aussteuergrad
r0075	CO: Stromsollwert feldbildend / Id_soll
r0076	CO: Stromwert feldbildend / Id_ist
r0077	CO: Stromsollwert momentenbildend / Iq_soll
r0078[0...1]	CO: Stromwert momentenbildend / Iq_ist
r0078	CO: Stromwert momentenbildend / Iq_ist
r0079[0...1]	CO: Drehmomentsollwert gesamt / M_soll gesamt
r0079	CO: Drehmomentsollwert / M_soll
r0080	CO: Drehmomentistwert / M_ist
r0080[0...1]	CO: Drehmomentistwert / M_ist
r0081	CO: Momentenausnutzung / M_ausnutzung
r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert / P_ist
r0083	CO: Flusssollwert / Flusssollw
r0084	CO: Flussistwert / Flussistw
r0084[0...1]	CO: Flussistwert / Flussistw
r0087	CO: Leistungsfaktoristwert / Cos phi ist
r0093	CO: Pollagewinkel elektrisch normiert / Pollage el norm
r0094	CO: Transformationswinkel / Transformat_winkel
r0289	CO: Leistungsteil Ausgangsstrom maximal / LT I_Ausg max
r0477[0...2]	CO: Messgetriebe Lagedifferenz / Messgetr Lagediff
r0479[0...2]	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1
r0481[0...2]	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW / Geb Gn_ZSW
r0482[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1 / Geb Gn_XIST1
r0483[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2 / Geb Gn_XIST2
r0484[0...2]	CO: Redundante Gebergroblage + CRC / Geb Red Lage+CRC
r0485[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohwerwert inkrementell / Geberrohwerwert ink
r0486[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohwerwert absolut / Geberrohwerwert abs

r0497[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort / Geb Diag DW
r0498[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort / Geb Diag Low-Wort
r0499[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal High-Wort / Geb Diag High-Wort
r0586	CO: Messtaster Drehzahlwert / MT n_ist
r0587	CO: Messtaster Messzeit gemessen / MT t_Mes gemessen
r0588	CO: Messtaster Pulszähler / MT Pulszähler
r0752[0...1]	CO: CU Analogeingänge Eingangsspannung/-strom aktuell / CU AI U/I_Eing akt
r0755[0...1]	CO: CU Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent / CU AI Wert in %
r0944	CO: Störpufferänderungen Zähler / Störpufferänd
p1001[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 1 / n_soll_fest 1
p1002[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 2 / n_soll_fest 2
p1003[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 3 / n_soll_fest 3
p1004[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 4 / n_soll_fest 4
p1005[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 5 / n_soll_fest 5
p1006[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 6 / n_soll_fest 6
p1007[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 7 / n_soll_fest 7
p1008[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 8 / n_soll_fest 8
p1009[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 9 / n_soll_fest 9
p1010[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 10 / n_soll_fest 10
p1011[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 11 / n_soll_fest 11
p1012[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 12 / n_soll_fest 12
p1013[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 13 / n_soll_fest 13
p1014[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 14 / n_soll_fest 14
p1015[0...n]	CO: Drehzahlfixsollwert 15 / n_soll_fest 15
r1024	CO: Drehzahlfixsollwert wirksam / n_soll_fest wirk
r1045	CO: Motorpotenziometer Drehzahl Sollwert vor Hochlaufgeber / Mop n_soll vor HLG
r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber / Mop Sollw nach HLG
r1073	CO: Hauptsollwert wirksam / Hauptsollw wirk
r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam / Zusatzsollw wirk
r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam / Gesamtsollw wirk
p1083[0...n]	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung / n_grenz pos
r1084	CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam / n_grenz pos wirk
p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung / n_grenz neg
r1087	CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam / n_grenz neg wirk
r1112	CO: Drehzahl Sollwert nach Minimalbegrenzung / n_soll n Min_begr
r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung / Sollw nach Begr
r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang / HLG Sollw am Eing
r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung / HLG Beschleunigung
r1150	CO: Hochlaufgeber Drehzahl Sollwert am Ausgang / HLG n_soll am Ausg
r1169	CO: Drehzahlregler Drehzahl Sollwert 1 und 2 / n_reg n_soll 1/2
r1170	CO: Drehzahlregler Sollwert Summe / n_reg Sollw Summe
r1196	CO: DSC Lagesollwert / DSC x_soll
r1238	CO: Ankerkurzschluss extern Zustand / EASC Zustand
r1258	CO: Vdc-Regler Ausgang / Vdc_reg Ausgang
r1298	CO: Vdc-Regler Ausgang (U/f) / Vdc_reg Ausgang
r1337	CO: Schlupfkompensation Istwert / Schlupfkomp Istw
r1343	CO: I_max-Regler Frequenz Ausgang / I_max_reg f_ausg
r1348	CO: U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert / U/f Eco-Fakt Istw
p1351[0...n]	CO: Motorhaltebremse Startfrequenz / Bremse f_Start
r1432	CO: Drehzahlvorsteuerung nach Symmetrierung / n_vor nach Sym
r1436	CO: Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahl Sollwert Ausgang / RefMod n_soll Ausg
r1438	CO: Drehzahlregler Drehzahl Sollwert / n_reg n_soll
r1445	CO: Drehzahlwert geglättet / n_ist glatt

r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil / n_reg Reg_diff Tn
r1468	CO: Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam / n_reg Kp wirk
r1480	CO: Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang / n_reg PI-M_ausg
r1481	CO: Drehzahlregler P-Drehmomentausgang / n_reg P-M_ausg
r1482	CO: Drehzahlregler I-Drehmomentausgang / n_reg I-M_ausg
r1484	CO: Drehzahlregler Kp-Adaption prozentual / n_reg Kp-Adapt %
r1490	CO: Statikrückführung Drehzahlreduktion / Statik n_reduktion
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt / M_Trägheit gesamt
r1508	CO: Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment / M_soll vor M_Zus
r1509	CO: Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung / M_soll vor M_begr
r1516	CO: Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment / M_Zus + M_Beschl
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment / M_Beschl
p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot
p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben / M_max oben
p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch / M_max unten/gen
p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten / M_max unten
p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung / M_max o/mot Skal
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung / M_max u/gen Skal
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung / M_max unten Skal
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset / M_max o ohne Offs
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben ohne Offset / M_max o ohne Offs
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne Offset / M_max u ohne Offs
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten ohne Offset / M_max u ohne Offs
p1532[0...n]	CO: Drehmomentgrenze Offset / M_max Offset
r1534	CO: Drehmomentgrenze oben gesamt / M_max oben gesamt
r1535	CO: Drehmomentgrenze unten gesamt / M_max unten gesamt
r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam / M_max oben wirk
r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam / M_max unten wirk
r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung / FaF M Skal
r1547[0...1]	CO: Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler / M_max Ausg n_reg
r1548[0...1]	CO: Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal / Isq_max kipp
r1549	CO: Kippleistungswert / P_kipp
p1570[0...n]	CO: Flusssollwert / Flusssollw
r1593[0...1]	CO: Feldschwächregler/Flussregler Ausgang / Feld/Fl_reg Ausg
r1597	CO: Feldschwächregler Ausgang / Feld_reg Ausg
r1598	CO: Flusssollwert gesamt / Flusssollwert ges
r1651	CO: Drehmomentsollwert Funktionsgenerator / M_soll FG
r1718	CO: Isq-Regler Ausgang / Isq_reg Ausg
r1723	CO: Isd-Regler Ausgang / Isd_reg Ausg
r1732	CO: Längsspannungssollwert / U_längs_soll
r1732[0...1]	CO: Längsspannungssollwert / U_längs_soll
r1733	CO: Querspannungssollwert / U_quer_soll
r1733[0...1]	CO: Querspannungssollwert / U_quer_soll
r1770	CO: Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil / MotMod n_adapt Kp
r1771	CO: Motormodell Drehzahladaption I-Anteil / MotMod n_adapt Tn
r1801[0...1]	CO: Pulsfrequenz / Pulsfrequenz
r1809	CO: Modulator Mode aktuell / Modulator Mode akt
r2050[0...19]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort / IF1 PZD empf Wort
r2050[0...11]	CO: PROFIdrive PZD empfangen Wort / PZD empf Wort
r2060[0...18]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / IF1 PZD empf DW
r2060[0...10]	CO: PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort / PZD empf DW
r2089[0...4]	CO: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden / Bin/Kon ZSW senden
r2120	CO: Summe Stör- und Warnpufferänderungen / Summe Puffer geä

r2121	CO: Warnpufferänderungen Zähler / Warnpuffer geä
r2131	CO: Aktueller Störcode / Aktueller Störcode
r2132	CO: Aktueller Warncode / Aktueller Warncode
r2169	CO: Drehzahlwert geglättet Meldungen / n_ist glatt Meld
p2201[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 1 / Tec_reg Festw 1
p2202[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 2 / Tec_reg Festw 2
p2203[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 3 / Tec_reg Festw 3
p2204[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 4 / Tec_reg Festw 4
p2205[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 5 / Tec_reg Festw 5
p2206[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 6 / Tec_reg Festw 6
p2207[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 7 / Tec_reg Festw 7
p2208[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 8 / Tec_reg Festw 8
p2209[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 9 / Tec_reg Festw 9
p2210[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 10 / Tec_reg Festw 10
p2211[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 11 / Tec_reg Festw 11
p2212[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 12 / Tec_reg Festw 12
p2213[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 13 / Tec_reg Festw 13
p2214[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 14 / Tec_reg Festw 14
p2215[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 15 / Tec_reg Festw 15
r2224	CO: Technologieregler Festwert wirksam / Tec_reg Festw wirk
r2245	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor HLG / Tec_reg Mop v HLG
r2250	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert nach HLG / Tec_reg Mop n HLG
r2260	CO: Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber / Tec_reg Soll n HLG
r2262	CO: Technologieregler Sollwert nach Filter / Tec_reg Sol n Filt
r2266	CO: Technologieregler Istwert nach Filter / Tec_reg Ist n Filt
r2272	CO: Technologieregler Istwert skaliert / Tec_reg Istw skal
r2273	CO: Technologieregler Fehler / Tec_reg Fehler
p2291	CO: Technologieregler Maximalbegrenzung / Tec_reg Max_begr
p2292	CO: Technologieregler Minimalbegrenzung / Tec_reg Min_begr
r2294	CO: Technologieregler Ausgangssignal / Tec_reg Ausg_sig
p2295	CO: Technologieregler Ausgang Skalierung / Tec_reg Ausg Skal
r2344	CO: Technologieregler Letzter Drehzahlsollwert (geglättet) / Tec_reg n_soll_gl
r2520[0...2]	CO: LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort / Istw_aufb STW
r2521[0...3]	CO: LR Lageistwert / s_ist
r2522[0...3]	CO: LR Geschwindigkeitsistwert / v_ist
r2523[0...3]	CO: LR Messwert / Messwert
r2524	CO: LR LU/Umdrehung / LU/Umdrehung
p2525[0...n]	CO: LR Geberjustage Offset / Geb_justage Offset
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze / LR_ausg Grenz
r2556	CO: LR Lagesollwert nach Sollwertglättung / s_soll nach Interp
r2557	CO: LR Lagereglereingang Regelabweichung / LR_eing Regelabw
r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil / LR_ausg P-Anteil
r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil / LR_ausg I-Anteil
r2560	CO: LR Drehzahlsollwert / n_soll
r2561	CO: LR Drehzahlvorsteuerwert / n_vorsteuerwert
r2562	CO: LR Drehzahlsollwert gesamt / n_soll gesamt
r2563	CO: LR Schleppabstand dynamisches Modell / Schleppabstand dyn
r2564	CO: LR Momentenvorsteuerwert / M_vorsteuerwert
r2565	CO: LR Schleppabstand aktuell / Schleppabstand akt
p2580	CO: EPOS Software-Endschalter Minus / SW-Endsch Minus
p2581	CO: EPOS Software-Endschalter Plus / SW-Endsch Plus
p2599	CO: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert / Ref_pkt-Koord Wert
r2665	CO: EPOS Lagesollwert / s_soll

r2666	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert / v_soll
r2667	CO: EPOS Umkehrlosekompensation Wert / Umkehrlose Wert
r2669	CO: EPOS Betriebsart aktuell / Betriebsart akt
r2671	CO: EPOS Positionssollwert aktuell / s_soll akt
r2672	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell / v_soll akt
r2673	CO: EPOS Beschleunigungsoverride aktuell / a_over akt
r2674	CO: EPOS Verzögerungsoverride aktuell / -a_over akt
r2675	CO: EPOS Auftrag aktuell / Auftrag akt
r2676	CO: EPOS Auftragsparameter aktuell / Auftragspar akt
r2677	CO: EPOS Auftragsmodus aktuell / Auftragsmodus akt
r2678	CO: EPOS Externer Satzwechsel Istposition / Ext Satzw s_ist
r2680	CO: EPOS Abstand Referenznocke und Nullmarke / Abstand Nocke/NM
r2681	CO: EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam / v_over wirksam
r2682	CO: EPOS Restweg / Restweg
r2685	CO: EPOS Korrekturwert / Korrekturwert
r2686[0...1]	CO: EPOS Momentenbegrenzung wirksam / M_begr wirksam
r2687	CO: EPOS Momentensollwert / M_soll
p2690	CO: EPOS Position Festsollwert / Position Festwert
p2691	CO: EPOS Geschwindigkeit Festsollwert / v Festwert
p2692	CO: EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert / a_over Festwert
p2693	CO: EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert / -a_over Festwert
r2700	CO: Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz / n_Bez/f_Bez
r2701	CO: Bezugsspannung / Bezugsspannung
r2702	CO: Bezugsstrom / Bezugsstrom
r2703	CO: Bezugsdrehmoment / Bezugsdrehmoment
r2704	CO: Bezugsleistung / Bezugsleistung
r2705	CO: Bezugswinkel / Bezugswinkel
r2706	CO: Bezugstemperatur / Bezugstemperatur
r2707	CO: Bezugsbeschleunigung / Bezugsbeschl
r2723[0...n]	CO: Lastgetriebe Absolutwert / Lastgetr Abs_wert
r2724[0...n]	CO: Lastgetriebe Lagedifferenz / Lastgetr Lagedif
p2900[0...n]	CO: Festwert 1 [%] / Festwert 1 [%]
p2901[0...n]	CO: Festwert 2 [%] / Festwert 2 [%]
r2902[0...14]	CO: Festwerte [%] / Festwerte [%]
p2930[0...n]	CO: Festwert M [Nm] / Festwert M [Nm]
r3131	CO: Aktueller Störwert / Aktueller Störwert
r3132	CO: Aktuelle Komponentenummer / Akt Kompo_nr
p3878	CO: Langstator Kommutierungswinkel 1 / Kom_winkel 1
p3879	CO: Langstator Kommutierungswinkel 2 / Kom_winkel 2
r4653[0...2]	CO: XIST1_ERW Istwert / XIST1_ERW Istw
p4688[0...2]	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl / NM Diff_pulse Anz
r4689[0...2]	CO: Rechteckgeber Diagnose / Rechteckgeb Diag
r4817	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl / FG Ausg Ganzz
r4818	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal / FG Ausg_sig
r4834[0...4]	CO: Funktionsgenerator Freie Messfunktion Ausgangssignal / FG Fr Messf Ausg
r5171	CO: HF Dämpfungsspannung Istwert / HF U_Dämpf Istw
r5172[0...3]	CO: HF Temperaturen / HF Temp
r5173	CO: HF Damping Module Überlast I2t / HF DM Überl I2t
r8745[0...15]	CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 16 Bit / Freie PZD Empf 16
r8747[0...7]	CO: CAN Freie PZD Empfangsobjekte 32 Bit / Freie PZD Empf 32
r8762	CO: CAN Betriebsart Anzeige / Betriebsart Anz
r8784	CO: CAN Statuswort / Statuswort
r8792[0]	CO: CAN Velocity Mode I16 Sollwert / Vel Mod I16 Soll

r8796[0]	CO: CAN Profile Velocity Mode I32 Sollwerte / Pr Vel Mo I32 Soll
r8797[0]	CO: CAN Profile Torque Mode I16 Sollwerte / Pr Tq Mod I16 Soll
r9712	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig (Prozessor 1) / SI Mtn s_istmot P1
r9713[0...5]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig / SI Mtn s_ist last
r9714[0...2]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit (Prozessor 1) / SI Mtn Diag v P1
r9733[0...2]	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam / SI Mtn Sollw_begr
r20095	CO: ADD 0 Ausgang Y / ADD 0 Ausgang Y
r20099	CO: ADD 1 Ausgang Y / ADD 1 Ausgang Y
r20103	CO: SUB 0 Differenz Y / SUB 0 Differenz Y
r20107	CO: SUB 1 Differenz Y / SUB 1 Differenz Y
r20111	CO: MUL 0 Produkt Y / MUL 0 Produkt Y
r20115	CO: MUL 1 Produkt Y / MUL 1 Produkt Y
r20119[0...2]	CO: DIV 0 Quotient / DIV 0 Quotient
r20124[0...2]	CO: DIV 1 Quotient / DIV 1 Quotient
r20129	CO: AVA 0 Ausgang Y / AVA 0 Ausgang Y
r20134	CO: AVA 1 Ausgang Y / AVA 1 Ausgang Y
r20220	CO: NSW 0 Ausgang Y / NSW 0 Ausgang Y
r20225	CO: NSW 1 Ausgang Y / NSW 1 Ausgang Y
r20231	CO: LIM 0 Ausgang Y / LIM 0 Ausgang Y
r20239	CO: LIM 1 Ausgang Y / LIM 1 Ausgang Y
r20247	CO: PT1 0 Ausgang Y / PT1 0 Ausgang Y
r20253	CO: PT1 1 Ausgang Y / PT1 1 Ausgang Y
r20261	CO: INT 0 Ausgang Y / INT 0 Ausgang Y
r20286	CO: DIF 0 Ausgang Y / DIF 0 Ausgang Y
r20309	CO: ADD 2 Ausgang Y / ADD 2 Ausgang Y
r20373	CO: PLI 0 Ausgang Y / PLI 0 Ausgang Y
r20379	CO: PLI 1 Ausgang Y / PLI 1 Ausgang Y

1.4.5 Konnektor-/Binektorausgänge (Connector/Binector Output, CO/BO)

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: CO/BO

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben / Fehlende Freigaben
r0050.0...1	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS wirksam / CDS wirksam
r0051.0...1	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS wirksam / DDS wirksam
r0052.0...15	CO/BO: Zustandswort 1 / ZSW 1
r0053.0...11	CO/BO: Zustandswort 2 / ZSW 2
r0054.0...15	CO/BO: Steuerwort 1 / STW 1
r0055.0...15	CO/BO: Zusatz Steuerwort / Zusatz STW
r0056.1...15	CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung
r0056.0...15	CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung
r0056.0...13	CO/BO: Zustandswort Regelung / ZSW Regelung
r0722.0...27	CO/BO: CU Digitaleingänge Status / CU DI Status
r0723.0...27	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert / CU DI Status inv
r0835.0...11	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort / DDS_ZSW
r0835.2...8	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort / DDS_ZSW
r0836.0...1	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt / CDS angewählt
r0837.0...1	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt / DDS angewählt
r0863.0...2	CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort / Koppl ZSW/STW
r0863.1	CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort / Koppl ZSW/STW
r0898.0...14	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung / STW Abl_strg
r0899.0...15	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung / ZSW Abl_strg
r1099.0	CO/BO: Ausblendband Zustandswort / Ausblendband ZSW
r1198.0...15	CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal / STW Sollwertkanal
r1199.0...8	CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort / HLG ZSW
r1204.0...13	CO/BO: Fangen U/f-Steuerung Status / Fangen Uf Stat
r1205.0...15	CO/BO: Fangen Vektorregelung Status / Fangen Vektor Stat
r1214.0...15	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status / WEA Status
r1239.0...13	CO/BO: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Zustandswort / ASC/DCBRK ZSW
r1239.8...13	CO/BO: Gleichstrombremsung Zustandswort / DCBRK ZSW
r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler / STW n_reg
r1406.4...15	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler / STW n_reg
r1407.0...22	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler / ZSW n_reg
r1407.0...17	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler / ZSW n_reg
r1408.0...9	CO/BO: Zustandswort Stromregler / ZSW I_reg
r1408.0...14	CO/BO: Zustandswort Stromregler / ZSW I_reg
r2129.0...15	CO/BO: Triggerwort für Störungen und Warnungen / Triggerwort
r2135.0...15	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2 / ZSW Stör/Warn 2
r2135.12...15	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2 / ZSW Stör/Warn 2
r2138.7...15	CO/BO: Steuerwort Störungen/Warnungen / STW Stör/Warn
r2139.0...12	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1 / ZSW Stör/Warn 1
r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1
r2197.0...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1 / ZSW Überw 1
r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2
r2198.0...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2 / ZSW Überwach 2
r2199.0...11	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3 / ZSW Überw 3
r2225.0	CO/BO: Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort / Tec_reg Festw ZSW
r2349.0...12	CO/BO: Technologieregler Zustandswort / Tec_reg Zustand
r2526.0...9	CO/BO: LR Zustandswort / ZSW
r2527.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1 / Istw_erf ZSW Geb 1
r2528.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2 / Istw_erf ZSW Geb 2
r2670.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrssatz / ZSW Akt Ver_satz

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1 / POS_ZSW1
r2684.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort 2 / POS_ZSW2
r2811.0	CO/BO: UND-Verknüpfung Ergebnis / UND Ergebnis
r2817.0	CO/BO: ODER-Verknüpfung Ergebnis / ODER Ergebnis
r3113.0...15	CO/BO: NAMUR Meldebitleiste / NAMUR Bitleiste
r3333.0...3	CO/BO: 2/3-Drahtsteuerung Steuerwort / 2/3-Draht STW
r3859.0	CO/BO: Compound-Bremung Zustandswort / Compound-Br ZSW
r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort / Langstator ZSW
r4654.0...16	CO/BO: XIST1_ERW Status / XIST1_ERW Stat
r5613.0...1	CO/BO: Pe Energiesparen aktiv/inaktiv / Pe Spar akt/inakt
r8795.0...15	CO/BO: CAN Steuerwort / Steuerwort
r9720.0...13	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Steuersignale / SI Mtn integ STW
r9722.0...15	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale / SI Mtn integ Stat
r9723.0...16	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale / SI Mtn integ Diag
r9734.0...14	CO/BO: SI Safety Info Channel Zustandswort S_ZSW1B / SIC S_ZSW1B
r9742.0...15	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale (Prozessor 2) / SI Mtn int Stat P2
r9772.0...23	CO/BO: SI Status (Prozessor 1) / SI Status P1
r9772.0...22	CO/BO: SI Status (Prozessor 1) / SI Status P1
r9773.0...31	CO/BO: SI Status (Control Unit + Motor Module) / SI Status CU+MM
r9773.0...31	CO/BO: SI Status (Prozessor 1 + Prozessor 2) / SI Status P1+P2
r9872.0...23	CO/BO: SI Status (Prozessor 2) / SI Status P2
r9872.0...22	CO/BO: SI Status (Prozessor 2) / SI Status P2
r10051.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 1) / SI DI Status P1
r10052.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 1) / SI DO Status P1
r10151.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 2) / SI DI Status P2
r10152.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 2) / SI DO Status P2

1.5 Parameter für Schreibschutz und Know-how-Schutz

1.5.1 Parameter mit "WRITE_NO_LOCK"

Die nachstehende Liste enthält die Parameter mit dem Attribut "WRITE_NO_LOCK".

Diese Parameter sind vom Schreibschutz nicht betroffen.

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: WRITE_NO_LOCK

p0003	Zugriffsstufe / Zugr_stufe
p0010	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter / Antr IBN Par_filt
p0124[0...n]	CU Erkennung über LED / CU Erkennung LED
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen / Antr Par Reset
p0971	Parameter speichern / Par speichern
p0972	Antriebsgerät Reset / Antr_gerät Reset
p2111	Warnungen Zähler / Warnungen Zähler
p3950	Serviceparameter / Servicepar
p3981	Störungen quittieren Antriebsobjekt / Störungen quit DO
p3985	Steuerungshoheit Modus Anwahl / PcCtrl Modus Anw
p4701	Messfunktion Steuerung / Messf Steuerung
p4707	Messfunktion Konfiguration / Messf Konfig
p4717	Messfunktion Mittelungen Anzahl / Messf Mittel Anz
p4718	Messfunktion Einschwingperioden Anzahl / Messf Einschw Anz
p4800	Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung
p4810	Funktionsgenerator Betriebsart / FG Betriebsart
p4812	Funktionsgenerator Physikalische Adresse / FG Phys Adresse
p4813	Funktionsgenerator Physikalische Adresse Referenzwert / FG Phys Adr Ref
p4816	Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl Skalierung / FG Ausg Ganzz Skal
p4819	Bl: Funktionsgenerator Steuerung / FG Steuerung
p4820	Funktionsgenerator Signalform / FG Signalform
p4821	Funktionsgenerator Periodendauer / FG Periodendauer
p4822	Funktionsgenerator Pulsbreite / FG Pulsbreite
p4823	Funktionsgenerator Bandbreite / FG Bandbreite
p4824	Funktionsgenerator Amplitude / FG Amplitude
p4825	Funktionsgenerator 2. Amplitude / FG 2. Amplitude
p4826	Funktionsgenerator Offset / FG Offset
p4827	Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset / FG Hochlauf Offset
p4828	Funktionsgenerator Begrenzung unten / FG Begr unten
p4829	Funktionsgenerator Begrenzung oben / FG Begr oben
p4830	Funktionsgenerator Zeitscheibentakt / FG Zeitscheibe
p4831	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung / FG Amplitude Skal
p4832[0...2]	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung / FG Amplitude Skal
p4833[0...2]	Funktionsgenerator Offset Skalierung / FG Offset Skal
p4835[0...4]	Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung / FG Fr Messf Skal
p7761	Schreibschutz / Schreibschutz
p9210	Blinken Komponentenummer / Blinken Kompo_nr
p9211	Blinken Funktion / Blinken Fkt
p9400	Speicherkarte sicher entfernen / Sp_karte entf
p9484	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen / BICO S_q such

1.5.2 Parameter mit "KHP_WRITE_NO_LOCK"

Die nachstehende Liste enthält die Parameter mit dem Attribut "KHP_WRITE_NO_LOCK".

Diese Parameter sind vom Know-how-Schutz nicht betroffen.

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: KHP_WRITE_NO_LOCK

p0003	Zugriffsstufe / Zugr_stufe
p0010	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter / Antr IBN Par_filt
p0124[0...n]	CU Erkennung über LED / CU Erkennung LED
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen / Antr Par Reset
p0971	Parameter speichern / Par speichern
p0972	Antriebsgerät Reset / Antr_gerät Reset
p2040	Feldbus-SS Überwachungszeit / Feldbus t_Überw
p2111	Warnungen Zähler / Warnungen Zähler
p3950	Serviceparameter / Servicepar
p3981	Störungen quittieren Antriebsobjekt / Störungen quit DO
p3985	Steuerungshoheit Modus Anwahl / PcCtrl Modus Anw
p7761	Schreibschutz / Schreibschutz
p8980	Ethernet/IP Profil / Eth/IP Profil
p8981	Ethernet/IP ODVA STOP Mode / Eth/IP ODVA STOP
p8982	Ethernet/IP ODVA Drehzahl Skalierung / Eth/IP ODVA n Skal
p8983	Ethernet/IP ODVA Drehmoment Skalierung / Eth/IP ODVA M Skal
p9210	Blinken Komponentenummer / Blinken Kompo_nr
p9211	Blinken Funktion / Blinken Fkt
p9400	Speicherkarte sicher entfernen / Sp_karte entf
p9484	BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen / BICO S_q such

1.5.3 Parameter mit "KHP_ACTIVE_READ"

Die nachstehende Liste enthält die Parameter mit dem Attribut "KHP_ACTIVE_READ".

Diese Parameter sind auch bei aktiviertem Know-how-Schutz lesbar.

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu, Type: KHP_ACTIVE_READ

p0015	Makro Antriebsgerät / Makro Gerät
p0100	Motornorm IEC/NEMA / Motornorm IEC/NEMA
p0108[0...23]	Funktionsmodule / Fkt_module
p0140	Geberdatensätze (EDS) Anzahl / EDS Anzahl
p0142[0...n]	Geber Komponentenummer / Geber Kompo_nr
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl / CDS Anzahl
p0180	Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl / DDS Anzahl
p0199[0...24]	Antriebsobjekte Name / DO Name
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl / Motortyp Ausw
p0304[0...n]	Motor-Bemessungsspannung / Mot U_Bemes
p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom / Mot I_Bemes
p0349	Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten / Einh_sys Motor-ESB
p0400[0...n]	Gebertyp Auswahl / Geb_typ Ausw
p0505	Einheitensystem Auswahl / Einheitensys Ausw
p0595	Technologische Einheit Auswahl / Tech Einh Auswahl
p0730	Bl: CU Signalquelle für Klemme DO 0 / CU S_q DO 0
p0731	Bl: CU Signalquelle für Klemme DO 1 / CU S_q DO 1
p0732	Bl: CU Signalquelle für Klemme DO 2 / CU S_q DO 2
p0806	Bl: Steuerungshoheit sperren / PcCtrl sperren
p0922	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl / PZD Telegr_ausw
p1080[0...n]	Minimaldrehzahl / n_min
p1082[0...n]	Maximaldrehzahl / n_max
p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch / M_max oben/mot
p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben / M_max oben
p1532[0...n]	CO: Drehmomentgrenze Offset / M_max Offset
p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Momentenreduzierung / FaF M_red Bew
p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz / n_Bezug f_Bezug
p2001	Bezugsspannung / Bezugsspannung
p2002	Bezugsstrom / I_Bezug
p2003	Bezugsdrehmoment / M_Bezug
p2005	Bezugswinkel / Bezugswinkel
p2006	Bezugstemperatur / Bezugstemp
p2007	Bezugsbeschleunigung / a_Bezug
p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl / Feldbus Protokoll
p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode
p2038	PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode
p2079	PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert / PZD Telegr erw
p7763	KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764 / KHP OEM Anz p7764
p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste / KHP OEM-Ausn_liste
p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 1) / SI Freigabe Fkt P1
p9810	SI PROFIsafe-Adresse (Prozessor 2) / SI PROFIsafe P2
p9902	Solltopologie Anzahl der Indizes / Solltopo Indizes

1.6 Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1)

Für die Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) benötigte Parameter werden in der Tabelle 1-8 dargestellt:

Tabelle 1-8 Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1)

Par.-Nr.	Name	Zugriffsstufe		Änderbar
p0010	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter	1		C(1)T
p0015	Makro Antriebsgerät	1		C,C(1)
p0100	Motornorm IEC/NEMA	1		C(1)
p0205	Leistungsteil Anwendung	1		C(1,2)
p0230	Antrieb Filtertyp motorseitig	1		C(1,2)
p0300	Motortyp Auswahl	2		C(1,3)
p0301	Motorcodenummer Auswahl	2		C(1,3)
p0304	Motor-Bemessungsspannung	1		C(1,3)
p0305	Motor-Bemessungsstrom	1		C(1,3)
p0306	Motor-Anzahl parallelgeschaltet	1		C(1,3)
p0307	Motor-Bemessungsleistung	1		C(1,3)
p0308	Motor-Bemessungsleistungsfaktor	1		C(1,3)
p0309	Motor-Bemessungswirkungsgrad	1		C(1,3)
p0310	Motor-Bemessungsfrequenz	1		C(1,3)
p0311	Motor-Bemessungsdrehzahl	1		C(1,3)
p0314	Motor-Polpaarzahl	3		C(1,3)
p0316	Motor-Drehmomentkonstante	3		C(1,3)UT
p0322	Motor-Maximaldrehzahl	1		C(1,3)
p0323	Motor-Maximalstrom	1		C(1,3)
p0335	Motorkühlart	2		C(1,3)T
p0400	Gebertyp Auswahl	1		C(1,4)
p0402	Getriebetyp Auswahl	1		C(1,4)
p0500	Technologische Anwendung (Applikation)	2		C(1,5)T
p0640	Stromgrenze	2		C(1,3)UT
p0922	PROFIdrive Telegrammauswahl	1		C(1)T
p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen	1		C(1,30)
p1080	Minimaldrehzahl	1		C(1)T
p1082	Maximaldrehzahl	1		C(1)T
p1120	Hochlaufgeber Hochlaufzeit	1		C(1)UT
p1121	Hochlaufgeber Rücklaufzeit	1		C(1)UT
p1135	AUS3 Rücklaufzeit	2		C(1)UT

Tabelle 1-8 Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1), Fortsetzung

Par.-Nr.	Name	Zugriffsstufe		Änderbar
p1300	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart	2		C(1)T
p1500	Drehmomentsollwert Auswahl	2		C(1)T
p1900	Motordatenidentifikation und Drehende Messung	1		C(1)T
p1905	Parameter Tuning Auswahl	1		C(1)T
p2196	Momentenausnutzung Skalierung	1		C(1,3)UT
p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme	1		C(1)

Wenn p0010 = 1 gewählt wird, kann p0003 (Benutzer-Zugriffsstufe) verwendet werden, um die Parameter auszuwählen, auf die zugegriffen werden soll.

Am Ende der Schnellinbetriebnahme setzen Sie p3900 = 1, um die erforderlichen Motorberechnungen durchzuführen, und setzen Sie alle anderen Parameter (nicht in p0010 = 1 enthaltene) auf ihre Voreinstellungen zurück.

Hinweis:

Dies gilt nur für die Schnellinbetriebnahme.

Funktionspläne

2

Inhalt

2.1	Inhaltsverzeichnis Funktionspläne	2-1109
2.2	Erklärungen zu den Funktionsplänen	2-1117
2.3	Übersichten	2-1122
2.4	Ein-/Ausgangsklemmen	2-1126
2.5	PROFenergy	2-1135
2.6	Kommunikation PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)	2-1138
2.7	Kommunikation CANopen	2-1164
2.8	Kommunikation Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)	2-1171
2.9	Interne Steuer-/Zustandsworte	2-1178
2.10	Bremsensteuerung	2-1197
2.11	Safety Integrated Basic Functions	2-1199
2.12	Safety Integrated Extended Functions	2-1206
2.13	Safety Integrated PROFIsafe	2-1218
2.14	Sollwertkanal	2-1221
2.15	Sollwertkanal nicht aktiviert	2-1232
2.16	Einfachpositionierer (EPOS)	2-1234
2.17	Lageregelung	2-1250
2.18	Geberauswertung	2-1255
2.19	Servoregelung	2-1263
2.20	Vektorregelung	2-1281
2.21	Freie Funktionsbausteine	2-1304
2.22	Technologiefunktionen	2-1325
2.23	Technologieregler	2-1327

2.24	Signale und Überwachungsfunktionen	2-1333
2.25	Störungen und Warnungen	2-1344
2.26	Datensätze	2-1350

2.1 Inhaltsverzeichnis Funktionspläne

2.2 Erklärungen zu den Funktionsplänen	2-1117
1020 – Erläuterung der Symbole (Teil 1)	2-1118
1021 – Erläuterung der Symbole (Teil 2)	2-1119
1022 – Erläuterung der Symbole (Teil 3)	2-1120
1030 – Umgang mit BICO-Technik	2-1121
2.3 Übersichten	2-1122
1690 – Vektorregelung, U/f-Steuerung	2-1123
1700 – Vektorregelung, Drehzahlregelung und Bildung der Momentengrenzen	2-1124
1710 – Vektorregelung, Stromregelung	2-1125
2.4 Ein-/Ausgangsklemmen	2-1126
2201 – Anschlussübersicht	2-1127
2221 – Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 0 ... DI 5)	2-1128
2222 – Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 6, DI 16 ... DI 19)	2-1129
2230 – Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 24 ... DI/DO 25)	2-1130
2231 – Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 26 ... DI/DO 27)	2-1131
2242 – Digitalausgänge (DO 0 ... DO 2)	2-1132
2251 – Analogeingänge 0 ... 1 (AI 0 ... AI 1)	2-1133
2261 – Analogausgänge 0 ... 1 (AO 0 ... AO 1)	2-1134
2.5 PROFenergy	2-1135
2381 – Steuerbefehle und Abfragebefehle	2-1136
2382 – Zustände	2-1137
2.6 Kommunikation PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)	2-1138
2401 – Übersicht	2-1139
2410 – PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), Adressen und Diagnose	2-1140
2421 – Standardtelegramme und Prozessdaten (PZD)	2-1141
2422 – Herstellerspezifische/Freie Telegramme und Prozessdaten (PZD)	2-1142
2440 – PZD-Empfangssignale Verschaltung	2-1143
2441 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 2)	2-1144
2442 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1145
2443 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1146
2444 – STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1147
2445 – STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1148

2446 – STW3 Steuerwort-Verschaltung	2-1149
2450 – PZD-Sendesignale Verschaltung	2-1150
2451 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 2)	2-1151
2452 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1152
2453 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1153
2454 – ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1154
2455 – ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1155
2456 – ZSW3 Zustandswort-Verschaltung	2-1156
2463 – POS_STW1-Positioniersteuerwort 1 Verschaltung	2-1157
2464 – POS_STW2-Positioniersteuerwort 2 Verschaltung	2-1158
2468 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Vektor	2-1159
2469 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo	2-1160
2470 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Vektor	2-1161
2471 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo	2-1162
2472 – Zustandsworte Freie Verschaltung	2-1163
2.7 Kommunikation CANopen	2-1164
9204 – Empfangstelegramm Freies PDO Mapping (p8744 = 2)	2-1165
9206 – Empfangstelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1166
9208 – Sendetelegramm Freies PDO Mapping (p8744 = 2)	2-1167
9210 – Sendetelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1168
9220 – Steuerwort CANopen	2-1169
9226 – Zustandswort CANopen	2-1170
2.8 Kommunikation Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)	2-1171
9310 – Konfiguration, Adressen und Diagnose	2-1172
9342 – STW1 Steuerwort-Verschaltung	2-1173
9352 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung	2-1174
9360 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)	2-1175
9370 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)	2-1176
9372 – Zustandswort Freie Verschaltung	2-1177
2.9 Interne Steuer-/Zustandsworte	2-1178
2500 – Übersicht	2-1179
2501 – Steuerwort Ablaufsteuerung	2-1180
2503 – Zustandswort Ablaufsteuerung	2-1181
2505 – Steuerwort Sollwertkanal	2-1182
2510 – Zustandswort 1 (r0052), (Vektorregelung)	2-1183

2511 – Zustandswort 2 (r0053), (Vektorregelung)	2-1184
2512 – Steuerwort 1 (r0054), (Vektorregelung)	2-1185
2513 – Steuerwort 2 (r0055), (Vektorregelung)	2-1186
2520 – Steuerwort Drehzahlregler	2-1187
2522 – Zustandswort Drehzahlregler	2-1188
2526 – Zustandswort Regelung	2-1189
2530 – Zustandswort Stromregelung	2-1190
2534 – Zustandswort Überwachungen 1	2-1191
2536 – Zustandswort Überwachungen 2	2-1192
2537 – Zustandswort Überwachungen 3	2-1193
2546 – Steuerwort Störungen/Warnungen	2-1194
2548 – Zustandswort Störungen/Warnungen 1 und 2	2-1195
2634 – Ablaufsteuerung - Fehlende Freigaben (Vektorregelung)	2-1196
2.10 Bremsensteuerung	2-1197
2701 – Einfache Bremsensteuerung	2-1198
2.11 Safety Integrated Basic Functions	2-1199
2800 – Parametermanager	2-1200
2802 – Überwachungen und Störungen/Warnungen	2-1201
2804 – Zustandsworte	2-1202
2810 – STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment), SS1 (Safe Stop 1) ..	2-1203
2812 – F-DI: Fail-safe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)	2-1204
2814 – SBC (Safe Brake Control)	2-1205
2.12 Safety Integrated Extended Functions	2-1206
2819 – SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1), Interner STOP A, B, F	2-1207
2820 – SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)	2-1208
2823 – SSM: Safe Speed Monitor	2-1209
2824 – SDI: Safe Direction	2-1210
2840 – Steuer- und Zustandswort	2-1211
2850 – Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI 0 ... F-DI 2)	2-1212
2853 – Fehlersicherer Digitalausgang (F-DO 0)	2-1213
2855 – F-DI Zuordnung	2-1214
2856 – Safe State Auswahl	2-1215
2857 – F-DO Zuordnung	2-1216
2858 – Extended Functions über PROFIsafe (9601.2 = 1 und 9601.3 = 1)	2-1217

2.13 Safety Integrated PROFIsafe	2-1218
2915 – Standardtelegramme	2-1219
2917 – Herstellerspezifische Telegramme	2-1220
2.14 Sollwertkanal	2-1221
3001 – Übersicht	2-1222
3010 – Drehzahlfest Sollwerte, Binärauswahl ($p1016 = 2$)	2-1223
3011 – Drehzahlfest Sollwerte, Direktauswahl ($p1016 = 1$)	2-1224
3020 – Motorpotenziometer	2-1225
3030 – Haupt-/Zusatz Sollwert, Sollwertskalierung, Tippen	2-1226
3040 – Richtungsbegrenzung und Richtungsumkehr	2-1227
3050 – Ausblendbänder und Drehzahlbegrenzungen	2-1228
3060 – Einfachhochlaufgeber	2-1229
3070 – Erweiterter Hochlaufgeber	2-1230
3080 – Hochlaufgeber-Auswahl, -Zustandswort, -Nachführung	2-1231
2.15 Sollwertkanal nicht aktiviert	2-1232
3095 – Bildung der Drehzahlgrenzen ($r0108.8 = 0$)	2-1233
2.16 Einfachpositionierer (EPOS)	2-1234
3610 – Betriebsart Tippen	2-1235
3612 – Betriebsart Referenzieren/Referenzpunktfahrt ($p2597 = 0$ -Signal)	2-1236
3614 – Modus Fliegendes Referenzieren ($p2597 = 1$ -Signal)	2-1237
3615 – Betriebsart Verfahrssätze Externer Satzwechsel	2-1238
3616 – Betriebsart Verfahrssätze	2-1239
3617 – Fahren auf Festanschlag	2-1240
3618 – Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI, Dynamikwerte	2-1241
3620 – Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI	2-1242
3625 – Betriebsartensteuerung	2-1243
3630 – Verfahrbereichsbegrenzungen	2-1244
3635 – Interpolator	2-1245
3640 – Steuerwort Satzanwahl/MDI Anwahl	2-1246
3645 – Zustandswort 1	2-1247
3646 – Zustandswort 2	2-1248
3650 – Zustandswort Aktiver Verfahrssatz/MDI aktiv	2-1249

2.17 Lageregelung	2-1250
4010 – Lageistwertaufbereitung	2-1251
4015 – Lageregler	2-1252
4020 – Stillstands-/Positionierüberwachung	2-1253
4025 – Dynamische Schleppabstandsüberwachung, Nockenschaltwerke	2-1254
2.18 Geberauswertung	2-1255
4704 – Lage- und Temperaturerfassung Geber 1 ... 2	2-1256
4710 – Drehzahlistwert- und Pollageerfassung Motorgeber (Geber 1), Servo	2-1257
4715 – Drehzahlistwert- und Pollageerfassung Motorgeber ASM/SM (Geber 1), Vektor	2-1258
4720 – Geberschnittstelle, Empfangssignale Geber 1 ... 2	2-1259
4730 – Geberschnittstelle, Sendesignale Geber 1 ... 2	2-1260
4735 – Referenzmarkensuche mit Nullmarkensatz Geber 1	2-1261
4750 – Absolutwert bei Inkrementalgeber	2-1262
2.19 Servoregelung	2-1263
5020 – Drehzahlsollwertfilter und Drehzahlvorsteuerung	2-1264
5030 – Referenzmodell/Vorsteuersymmetrierung/Sollwert n-Regler	2-1265
5040 – Drehzahlregler mit Geber	2-1266
5042 – Drehzahlregler, Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber (p1402.4 = 1)	2-1267
5050 – Drehzahlregleradaption (Kp_n-/Tn_n-Adaption)	2-1268
5060 – Momentensollwert, Umschaltung Regelungsart	2-1269
5210 – Drehzahlregler ohne Geber	2-1270
5300 – U/f-Steuerung	2-1271
5490 – Drehzahlregelung Konfiguration	2-1272
5610 – Momentenbegrenzung/-reduzierung/-Interpolator	2-1273
5620 – Motorische/Generatorische Momentengrenze	2-1274
5630 – Obere/Untere Momentengrenze	2-1275
5640 – Modusumschaltung, Leistungs-/Strombegrenzung	2-1276
5650 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler	2-1277
5710 – Stromsollwertfilter 1 ... 2	2-1278
5714 – Iq-und Id-Regler	2-1279
5722 – Feldstromvorgabe, Flussregler	2-1280

2.20 Vektorregelung	2-1281
6030 – Drehzahlsollwert, Statik	2-1282
6031 – Vorsteuersymmetrierung, Beschleunigungsmodell	2-1283
6040 – Drehzahlregler	2-1284
6050 – Kp_n-/Tn_n-Adaption	2-1285
6060 – Momentensollwert	2-1286
6220 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240)	2-1287
6300 – U/f-Kennlinie und Spannungsanhebung	2-1288
6310 – Resonanzdämpfung und Schlupfkompensation	2-1289
6320 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f)	2-1290
6490 – Drehzahlregelung Konfiguration	2-1291
6491 – Flussregelung Konfiguration	2-1292
6630 – Obere/Untere Momentengrenze	2-1293
6640 – Strom-/Leistungs-/Momentengrenzen	2-1294
6710 – Stromsollwertfilter	2-1295
6714 – Iq- und Id-Regler	2-1296
6721 – Id-Sollwert (PEM, p0300 = 2xx)	2-1297
6722 – Feldschwächkennlinie, Id-Sollwert (ASM, p0300 = 1)	2-1298
6723 – Feldschwächregler, Flussregler (ASM, p0300 = 1)	2-1299
6724 – Feldschwächregler (PEM, p0300 = 2xx)	2-1300
6730 – Schnittstelle zum Power Module (ASM, p0300 = 1)	2-1301
6731 – Schnittstelle zum Power Module (PEM, p0300 = 2xx)	2-1302
6799 – Anzeigesignale	2-1303
2.21 Freie Funktionsbausteine	2-1304
7200 – Abtastzeiten der Ablaufgruppen	2-1305
7210 – AND (AND-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)	2-1306
7212 – OR (OR-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)	2-1307
7214 – XOR (XOR-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)	2-1308
7216 – NOT (Invertierer)	2-1309
7220 – ADD (Addierer mit 4 Eingängen), SUB (Subtrahierer)	2-1310
7222 – MUL (Multiplizierer), DIV (Dividierer)	2-1311
7224 – AVA (Absolutwertbildner)	2-1312
7225 – NCM (Numerischer Vergleicher)	2-1313
7226 – PLI (Skalierung Polygonzug)	2-1314
7230 – MFP (Impulsbildner), PCL (Impulsverkürzer)	2-1315

7232 – PDE (Einschaltverzögerer)	2-1316
7233 – PDF (Ausschaltverzögerer)	2-1317
7234 – PST (Impulsverlängerer)	2-1318
7240 – RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop)	2-1319
7250 – BSW (Binär-Umschalter), NSW (Numerischer Umschalter)	2-1320
7260 – LIM (Begrenzer)	2-1321
7262 – PT1 (Glättungsglied)	2-1322
7264 – INT (Integrator), DIF (Differenzierglied)	2-1323
7270 – LVM (Grenzwertmelder doppelseitig mit Hysterese)	2-1324
2.22 Technologiefunktionen	2-1325
7017 – Gleichstrombremsung (p0300 = 1)	2-1326
2.23 Technologieregler	2-1327
7950 – Festwerte, Binärauswahl (p2216 = 2)	2-1328
7951 – Festwerte, Direktauswahl (p2216 = 1)	2-1329
7954 – Motorpotenziometer	2-1330
7957 – Regelung (Servo)	2-1331
7958 – Regelung (Vektor)	2-1332
2.24 Signale und Überwachungsfunktionen	2-1333
8005 – Übersicht	2-1334
8010 – Drehzahlmeldungen 1	2-1335
8011 – Drehzahlmeldungen 2	2-1336
8012 – Drehmomentmeldungen, Motor blockiert/gekippt	2-1337
8013 – Lastüberwachung	2-1338
8014 – Thermische Überwachung Leistungsteil	2-1339
8016 – Thermische Überwachung Motor	2-1340
8017 – Thermische Motormodelle	2-1341
8020 – Überwachungsfunktionen 1	2-1342
8021 – Überwachungsfunktionen 2	2-1343
2.25 Störungen und Warnungen	2-1344
8050 – Übersicht	2-1345
8060 – Störpuffer	2-1346
8065 – Warnpuffer	2-1347

8070 – Stör-/Warntriggerwort (r2129)	2-1348
8075 – Stör-/Warnkonfiguration	2-1349
2.26 Datensätze	2-1350
8550 – Übersicht	2-1351
8560 – Befehlsdatensätze (Command Data Set, CDS)	2-1352
8565 – Antriebsdatensätze (Drive Data Set, DDS)	2-1353
8570 – Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS)	2-1354

2.2 Erklärungen zu den Funktionsplänen

Funktionspläne

1020 – Erläuterung der Symbole (Teil 1)	2-1118
1021 – Erläuterung der Symbole (Teil 2)	2-1119
1022 – Erläuterung der Symbole (Teil 3)	2-1120
1030 – Umgang mit BICO-Technik	2-1121

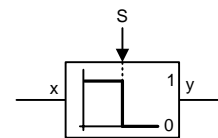
<div><div><div><div><div><div></div><div>Parameter</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Parametername [Unit] rxxx[y..z]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Beobachtungsparameter mit Einheit [Unit] und Indexbereich [y..z] bzw. Datensatz [C/D]</div></div></div></div><div><div><div>Parametername von ... bis [Unit] pxxx[C/D] (Def)</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Einstellparameter mit Min-/Maxwert und Einheit [Unit] Datensatz [C/D] und Werkseinstellung (Def) *)</div></div></div></div></div></div></div>	<div><div><div><div><div><div></div><div>Konnektoren</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Parametername pxxx[y..z]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Konnektoreingang CI mit Indexbereich [y..z] bzw. Datensatz [C/D] und Werkseinstellung (Def) *)</div></div></div></div><div><div><div>Parametername [Unit] rxxx[y..z]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Konnektorausgang CO mit Einheit [Unit] und Indexbereich [y..z]</div></div></div></div></div><div><div><div><div><div><div></div><div>Konnektoren/Binektoren</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Parametername rxxx</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Konnektor-/Binektorausgang CO/BO</div></div></div></div></div></div></div></div></div>	<div><div><div><div><div><div></div><div>Binektoren</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Parametername pxxx[y..z]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Binektoreingang BI mit Indexbereich [y..z] bzw. Datensatz [C/D] und Werks-einstellung.Bitnummer (Def.y)</div></div></div></div><div><div><div>Parametername rxxx</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Binektorausgang BO</div></div></div></div></div><div><div><div><div><div><div></div><div>Vorbelegte Konnektoren</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Parametername von ... bis [Unit] pxxx[D] (Def)</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Einstellparameter mit Min-/Maxwert und Einheit [Unit] Datensatz [D] und Werkseinstellung (Def)</div></div></div></div></div></div></div></div></div>	<div><div><div><div><div><div></div><div>Datensätze</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>pxxx[C]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Parameter gehört zum Befehlsdatensatz (Command Data Set, CDS).</div></div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>pxxx[D]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Parameter gehört zum Antriebsdatensatz (Drive Data Set, DDS).</div></div></div></div></div></div></div>				
<div><div><div><div><div><div></div><div>Erklärungen für Parameter, Binektoren, Konnektoren</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Parametername [Unit]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Name des Parameters (max. 18 Zeichen) [Maßeinheit]</div></div></div></div><div><div><div><div><div><div></div><div>rxxx[y] oder rxxx[y...z] oder rxxx[y].ww oder rxxx.ww</div><div></div></div><div><div></div><div>"r" = Beobachtungsparameter. Diese Parameter können nur gelesen werden. "xxxx" steht für die Parameternummer, "[y]" gibt den zutreffenden Index an, "[y...z]" gibt den Indexbereich an ".ww" gibt die Bitnummer an (z. B. 0...15).</div></div></div><div><div><div></div><div>pxxx[y] oder pxxx[y...z] oder pxxx[y].ww oder pxxx.ww</div><div></div></div><div><div></div><div>"p" = Einstellparameter. Diese Parameter können geändert werden. "xxxx" steht für die Parameternummer, "[y]" gibt den zutreffenden Index an, "[y...z]" gibt den Indexbereich an ".ww" gibt die Bitnummer an (z. B. 0...15).</div></div></div><div><div><div></div><div>von ... bis</div><div></div></div><div><div></div><div>Wertebereich.</div></div></div><div><div><div></div><div>(xxx[y].ww)</div><div></div></div><div><div></div><div>Parameternummer (xxxx) mit Indexnummer [y] und Bitnummer .ww.</div></div></div><div><div><div></div><div>(Def)</div><div></div></div><div><div></div><div>Werkseinstellung.</div></div></div><div><div><div></div><div>(Def.w)</div><div></div></div><div><div></div><div>Werkseinstellung mit voreingestellter Bitnummer.</div></div></div><div><div><div></div><div>[aaaa.b]</div><div></div></div><div><div></div><div>Planverweise bei Einstellparametern die mehrfach vorkommen. [Funktionsplannummer, Signalpfad]</div></div></div></div></div></div></div></div></div>		<div><div><div><div><div><div></div><div>Querverweise zwischen Plänen</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>Signalpfad Text [aaaa.b]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>Die Funktionspläne sind zur schnelleren Orientierung in Signalpfade 1...8 aufgeteilt. Text = Eindeutige Signalbezeichnung aaaa = Signal geht zu Zielplan aaaa b = Signal geht zu Signalpfad b Text = Eindeutige Signalbezeichnung cccc = Signal kommt von Quellplan cccc d = Signal kommt von Signalpfad d Zum "Funktionsplannamen" [aaaa.b] = Bei Binektoren</div></div></div></div></div><div><div><div><div><div><div></div><div>Querverweise für Steuerbits</div></div></div><div><div><div>Symbol</div><div>pxxx [aaaa.b]</div><div><div></div></div></div><div><div><div>Bedeutung</div><div>pxxx= Ursprungsparameter des Signals aaaa = Signal kommt von Quellplan aaaa b = Signal kommt von Signalpfad b</div></div></div></div></div></div></div></div></div>					
*) Bei einigen Parametern wird der Wert der Werkseinstellung erst bei der Inbetriebnahme berechnet, da sie abhängig vom verwendeten Power Module und Motor sind (siehe Abschnitt 1.1.1 "Berechnet").							
1	2	3	4	5	6	7	8
Erklärungen zu den Funktionsplänen					fp_1020_97_61.vsd	Funktionsplan	
Erläuterung der Symbole (Teil 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 1020 -		

Bild 2-1

1020 – Erläuterung der Symbole (Teil 1)

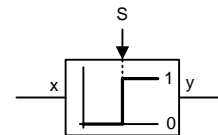
2-1118

Symbole für Rechen- und Regelfunktionen



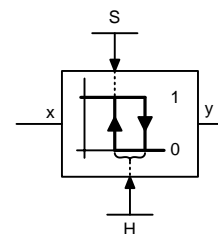
Schwellwertschalter 1/0

Gibt am Ausgang y eine logische "1" aus, wenn $x < S$ ist.



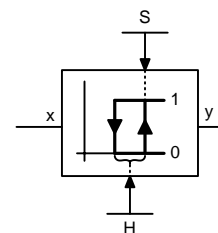
Schwellwertschalter 0/1

Gibt am Ausgang y eine logische "1" aus, wenn $x > S$ ist.



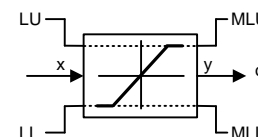
Schwellwert 1/0 mit Hysterese

Gibt am Ausgang y eine logische "1" aus, wenn $x < S$ ist. Wenn $x \geq S + H$ wird, geht y wieder auf 0.



Schwellwert 0/1 mit Hysterese

Gibt am Ausgang y eine logische "1" aus, wenn $x > S$ ist. Wenn $x \leq S - H$ wird, geht y wieder auf 0.



Begrenzer

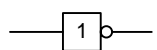
x wird auf die obere Grenze LU und die untere Grenze LL begrenzt und am Ausgang y ausgegeben. Die binären Signale MLU und MLL haben den Wert "1", wenn die obere bzw. untere Begrenzung aktiv ist.



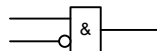
Sample & Hold-Glied

Abtast- und Halteglied.
 $y = x$ wenn SET = 1
(keine remanente Speicherung bei POWER OFF)

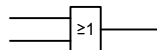
Symbole für Logikfunktionen



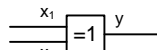
Logische Invertierung



UND-Glied mit logischer Invertierung eines Eingangssignals

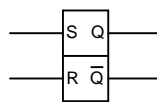


ODER-Glied



Exklusiv-ODER/XOR

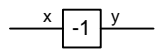
$y = 1$ wenn $x_1 \neq x_2$ ist.



R/S-Speicherglied

S = Setzeingang
R = Rücksetzeingang
Q = Nicht invertierter Ausgang
 \bar{Q} = Invertierter Ausgang

Symbole für Rechen- und Regelfunktionen



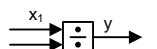
Invertierter

$y = -x$



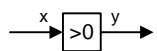
Betragsbildner

$y = |x|$



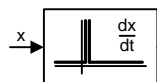
Dividierer

$y = \frac{x_1}{x_2}$



Komparator

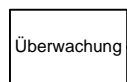
Ausgang y = eine logische "1", wenn das Analogsignal $x > 0$, also positiv ist.



Differenzierer

$y = \frac{dx}{dt}$

Symbol für Überwachung

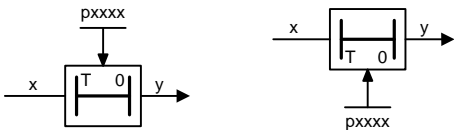
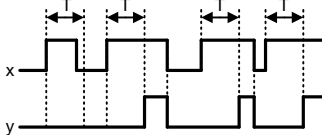
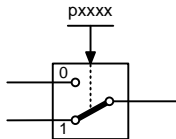
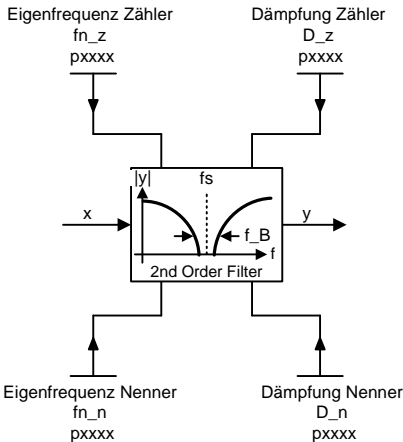
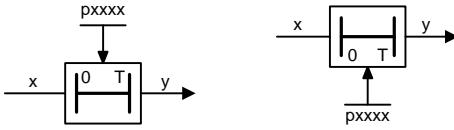
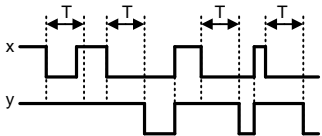
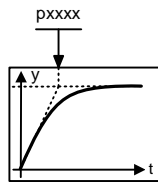
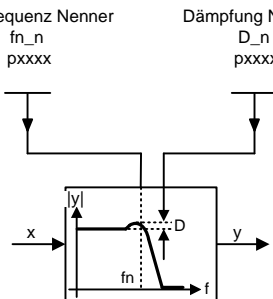
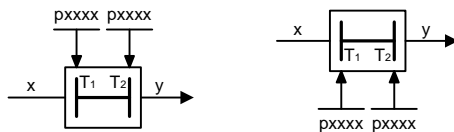
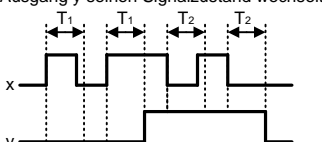
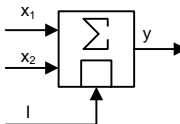


Axxxxx
oder
Fxxxxx

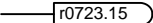
Überwachung

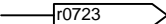
1	2	3	4	5	6	7	8	
Erklärungen zu den Funktionsplänen					fp_1021_97_61.vsd	Funktionsplan		- 1021 -
Erläuterung der Symbole (Teil 2)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2		

Bild 2-2 1021 – Erläuterung der Symbole (Teil 2)

<div><h3>Einschaltverzögerung</h3><div></div><p>Das digitale Signal x muss ohne Unterbrechung während der Zeit T den Wert "1" haben, bevor der Ausgang y auf "1" wechselt.</p><div></div></div>		<div><h3>Symbol für Schalter</h3><div></div><h4>Umschalter einfach</h4><p>Es wird die Schalterstellung gemäß Werkseinstellung dargestellt (in diesem Fall Schalterstellung 1 im Auslieferungszustand).</p></div>		<div><h3>Filter 2. Ordnung (Bandsperr/allgemeines Filter)</h3><div></div><div><h4>Verwendung als Bandfilter</h4><div><div>- Mittenfrequenz fs:</div><div>$f_{n_z} = f_s$ $f_{n_n} = f_s$</div></div><div><div>- Bandbreite f_B:</div><div>$D_z = 0$ $D_n = \frac{f_B}{2 \cdot f_s}$</div></div></div></div>			
<div><h3>Ausschaltverzögerung</h3><div></div><p>Das digitale Signal x muss ohne Unterbrechung während der Zeit T den Wert "0" haben, bevor der Ausgang y auf "0" wechselt.</p><div></div></div>		<div><h3>PT1-Glied</h3><div></div><p>Verzögerungsglied erster Ordnung.</p><p>pxxxx = Zeitkonstante</p></div>		<div><h3>PT2-Tiefpass</h3><div></div><h4>Übertragungsfunktion</h4>$H(s) = \frac{1}{\left(\frac{s}{2\pi f_{n_n}}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_n}{2\pi f_{n_n}} \cdot s + 1}$</div>			
<div><h3>Verzögerung (Ein- und Ausschalten)</h3><div></div><p>Das digitale Signal x muss ohne Unterbrechung während der Zeit T1 den Wert "1" bzw. während der Zeit T2 den Wert "0" haben, bevor der Ausgang y seinen Signalzustand wechselt.</p><div></div></div>				<div><h3>Aktivierbarer Analog-Addierer</h3><div></div><div><div>Bei I = 1 Signal gilt:</div><div>$y = x_1 + x_2$</div></div><div><div>Bei I = 0 Signal gilt:</div><div>$y = x_1$</div></div></div>			
1	2	3	4	5	6	7	8
Erklärungen zu den Funktionsplänen					fp_1022_97_61.vsd	Funktionsplan	
Erläuterung der Symbole (Teil 3)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
						- 1022 -	

Umgang mit BICO-Technik

Binektor:  r0723.15

Konnektor:  r0723

Konnektoren sind frei verschaltbare "Analogsignale" (z. B. Prozentgrößen, Drehzahlen oder Drehmomente).
Konnektoren sind gleichzeitig "CO:" Anzeigeparameter (CO = Connector Output).

Parametrierung:

Am Signalziel erfolgt die Auswahl des gewünschten Binektors bzw. Konnektors über entsprechende Parameter:

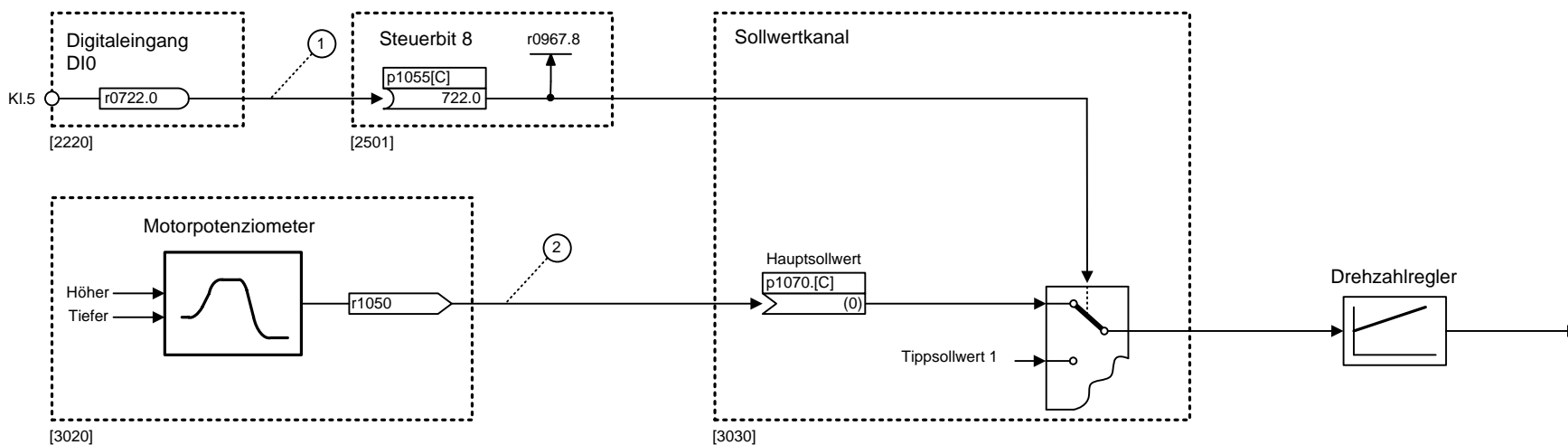
"BI:"-Parameter bei Binektoren (BI = Binector Input)

bzw.

"CI:"-Parameter bei Konnektoren (CI = Connector Input)

Beispiel:

Der Hauptsollwert für den Drehzahlregler (CI: p1070) soll vom Ausgang des Motorpotenziometers (CO: r1050) kommen und der Befehl "Tippen" (BI: p1055) vom Digitaleingang DI0 (BO: r0722.0, Klemme 5 (Kl. 5)) auf der CU.



Parametrierschritte:

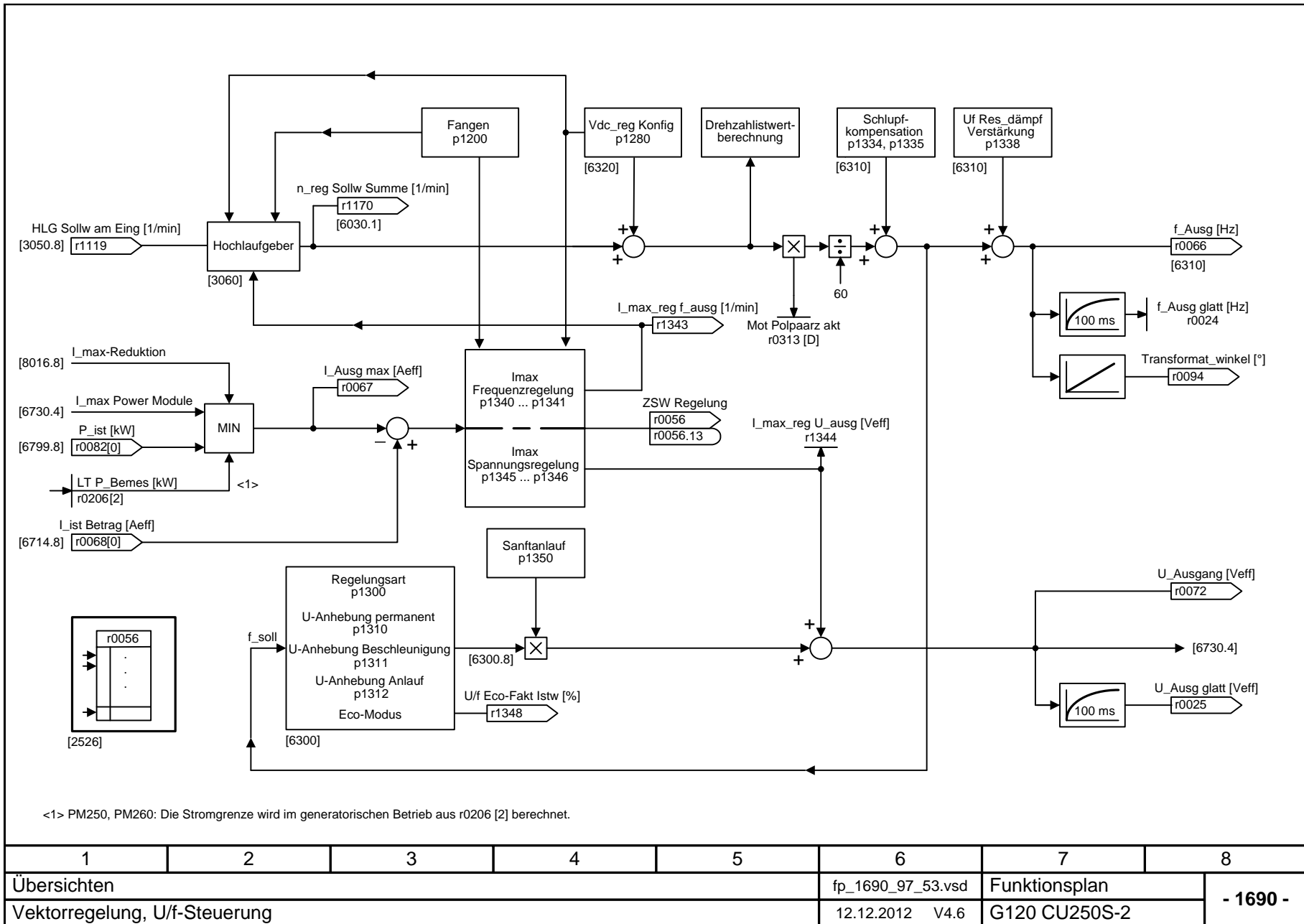
- ① p1055[0] = 722.0 Klemme 5 (Kl. 5) wirkt als "Tippen Bit 0".
- ② p1070[0] = 1050 Der Ausgang des Motorpotenziometers wirkt als Hauptsollwert für den Drehzahlregler.

1	2	3	4	5	6	7	8
Erklärungen zu den Funktionsplänen					fp_1030_97_61.vsd	Funktionsplan	
Umgang mit BICO-Technik					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 1030 -

2.3 Übersichten

Funktionspläne

1690 – Vektorregelung, U/f-Steuerung	2-1123
1700 – Vektorregelung, Drehzahlregelung und Bildung der Momentengrenzen	2-1124
1710 – Vektorregelung, Stromregelung	2-1125



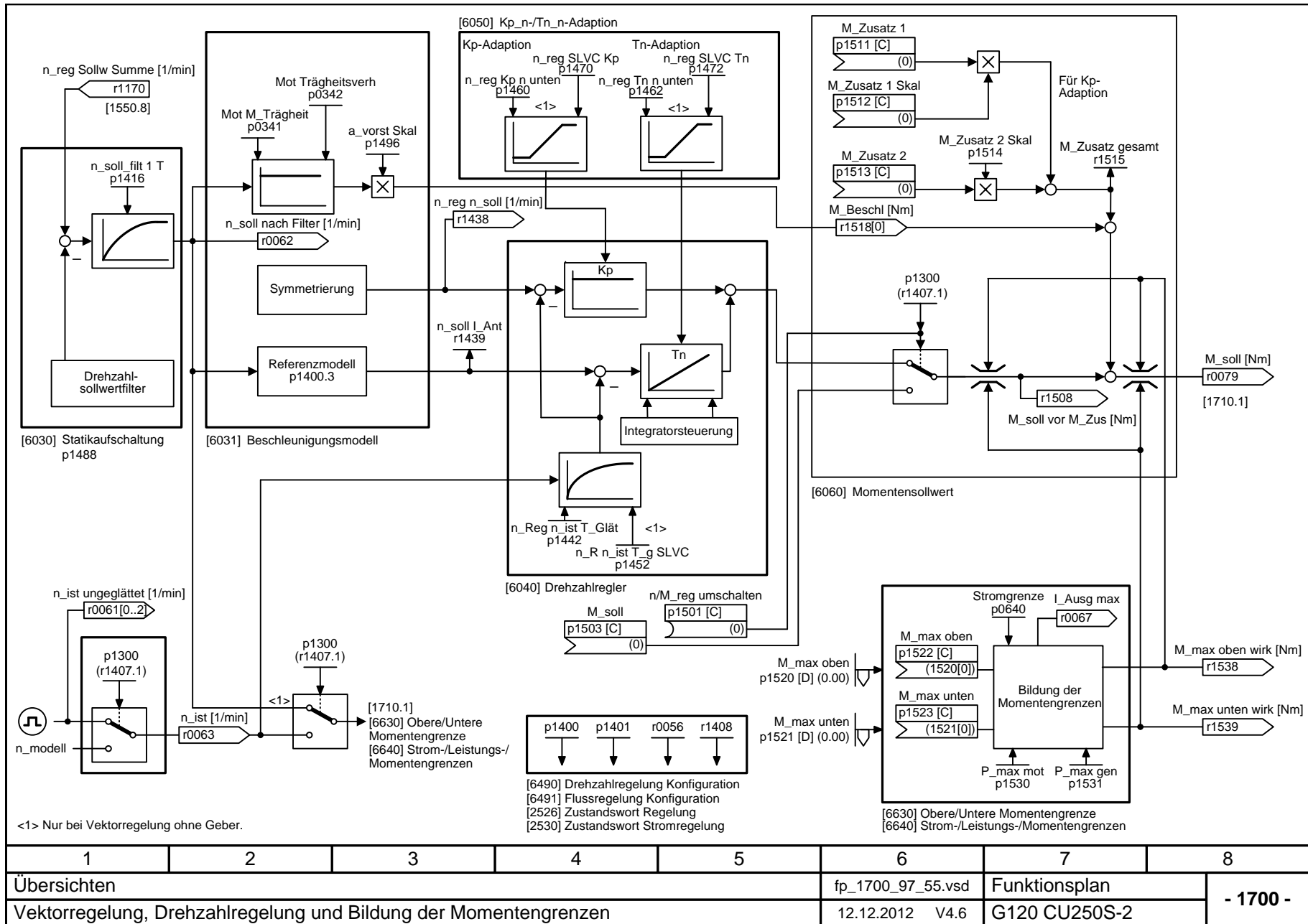


Bild 2-6 1700 – Vektorregelung, Drehzahlregelung und Bildung der Momentengrenzen

2-1124

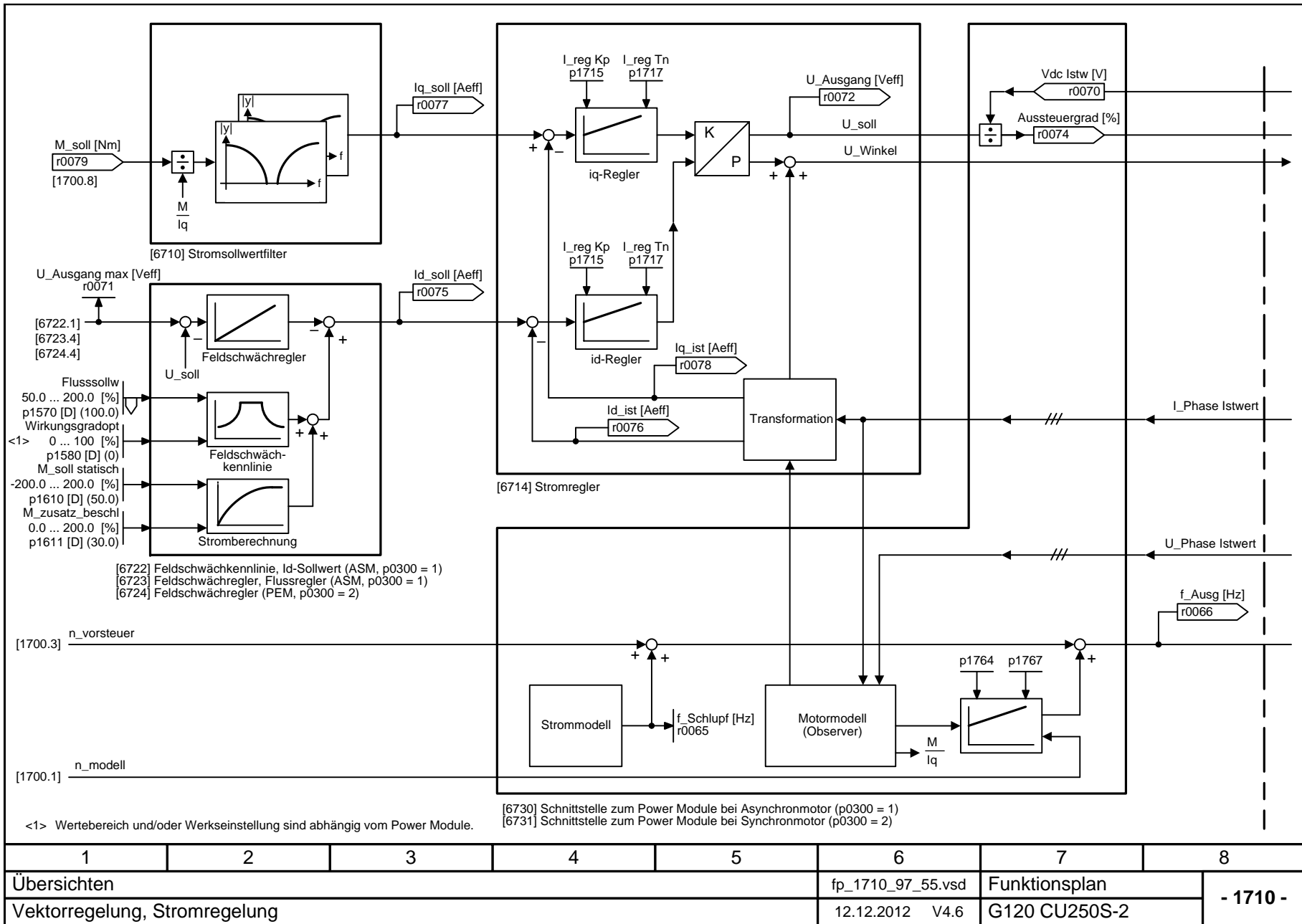
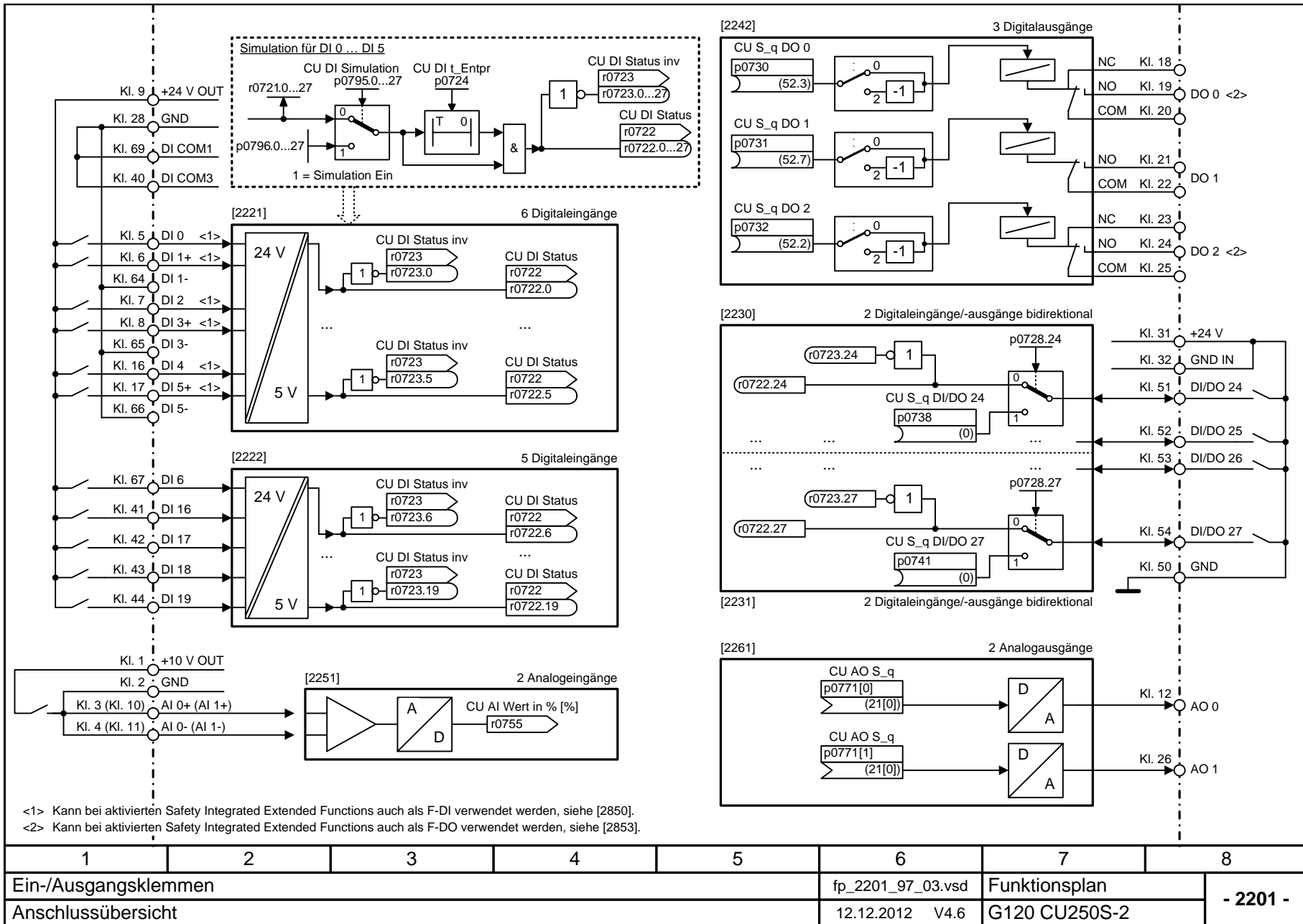


Bild 2-7 1710 – Vektorregelung, Stromregelung

2.4 Ein-/Ausgangsklemmen

Funktionspläne

2201 – Anschlussübersicht	2-1127
2221 – Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 0 ... DI 5)	2-1128
2222 – Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 6, DI 16 ... DI 19)	2-1129
2230 – Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 24 ... DI/DO 25)	2-1130
2231 – Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 26 ... DI/DO 27)	2-1131
2242 – Digitalausgänge (DO 0 ... DO 2)	2-1132
2251 – Analogeingänge 0 ... 1 (AI 0 ... AI 1)	2-1133
2261 – Analogausgänge 0 ... 1 (AO 0 ... AO 1)	2-1134



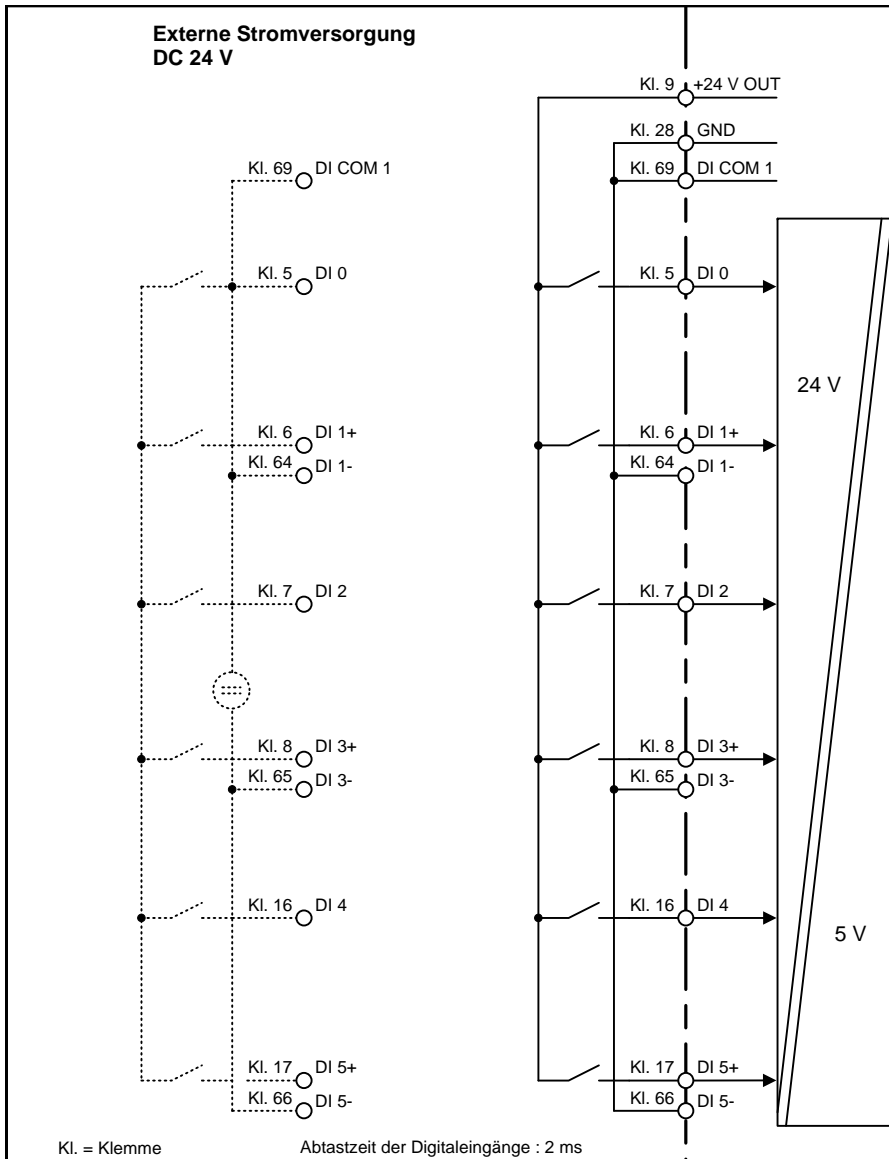
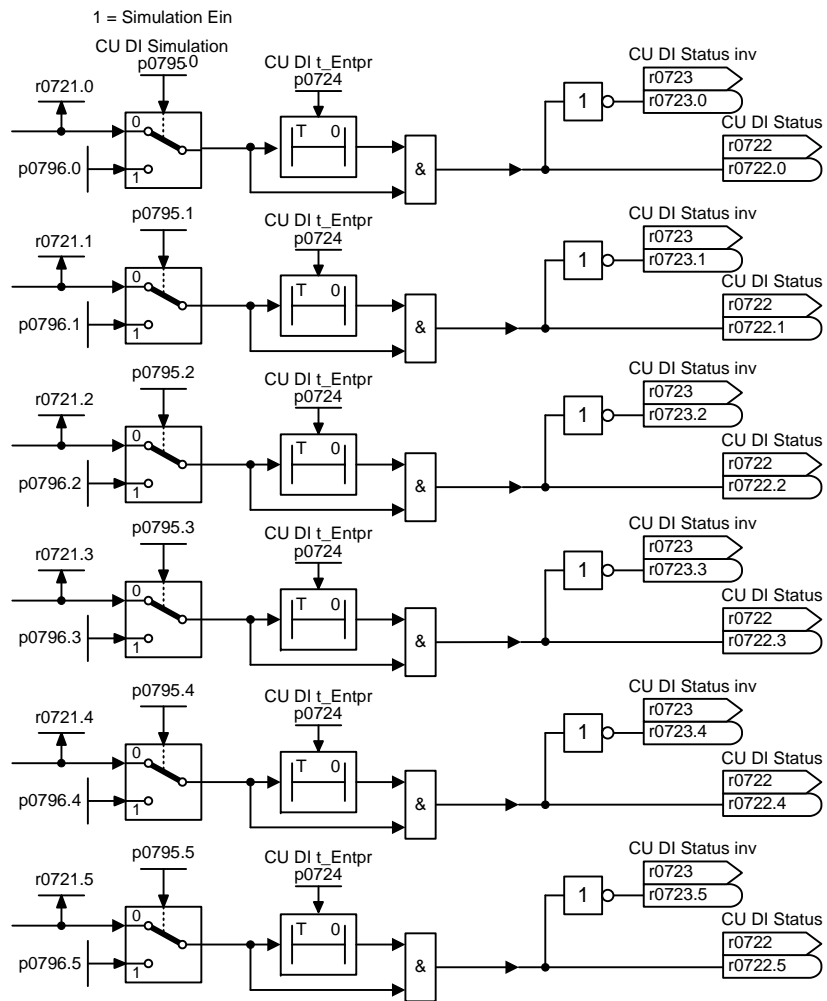


Bild 2-9 2221 – Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 0 ... DI 5)

1	2	3	4	5	6	7	8
Ein-/Ausgangsklemmen					fp_2221_97_03.vsd	Funktionsplan	
Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 0 ... DI 5)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 2221 -

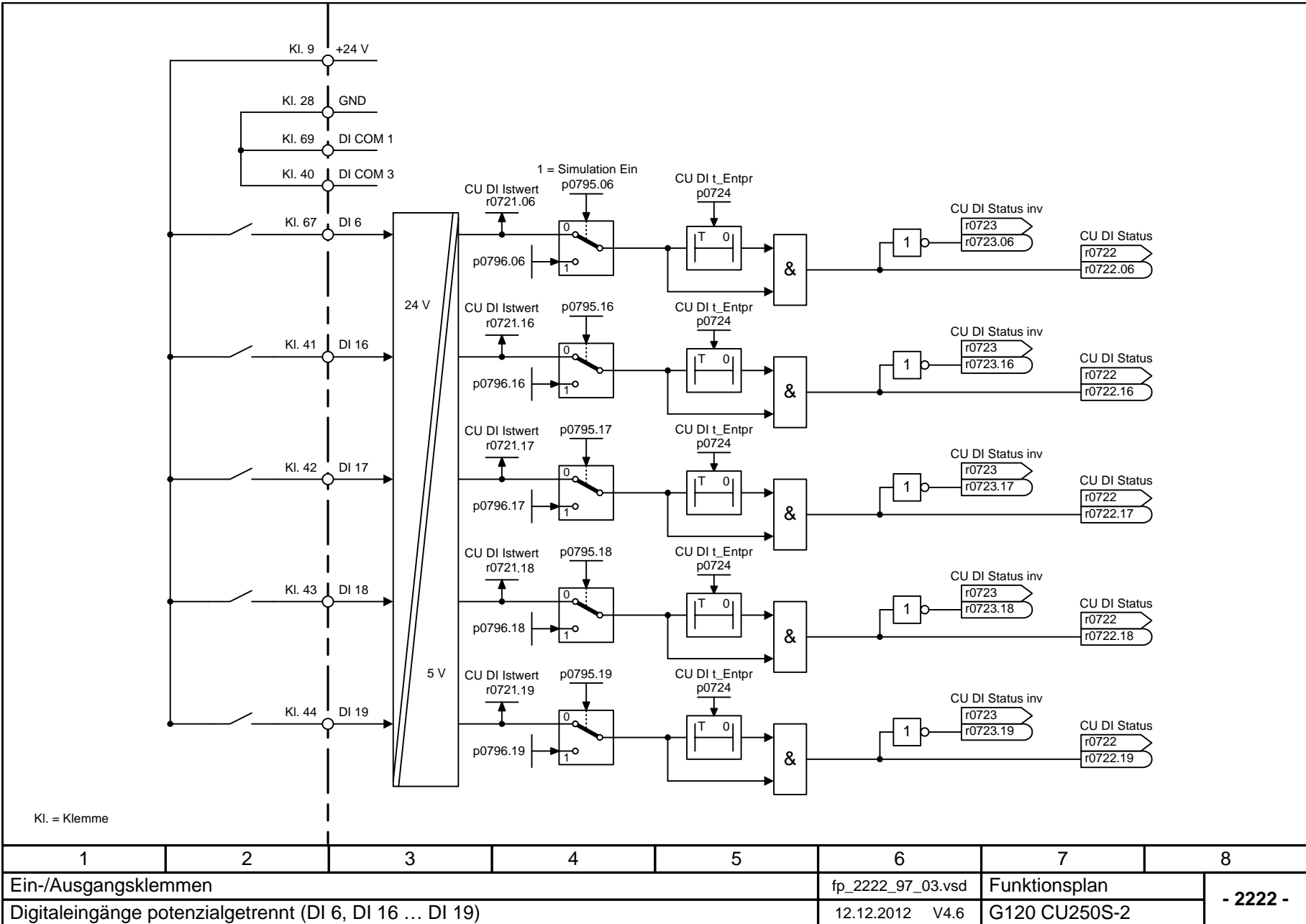


Bild 2-10 2222 – Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 6, DI 16 ... DI 19)

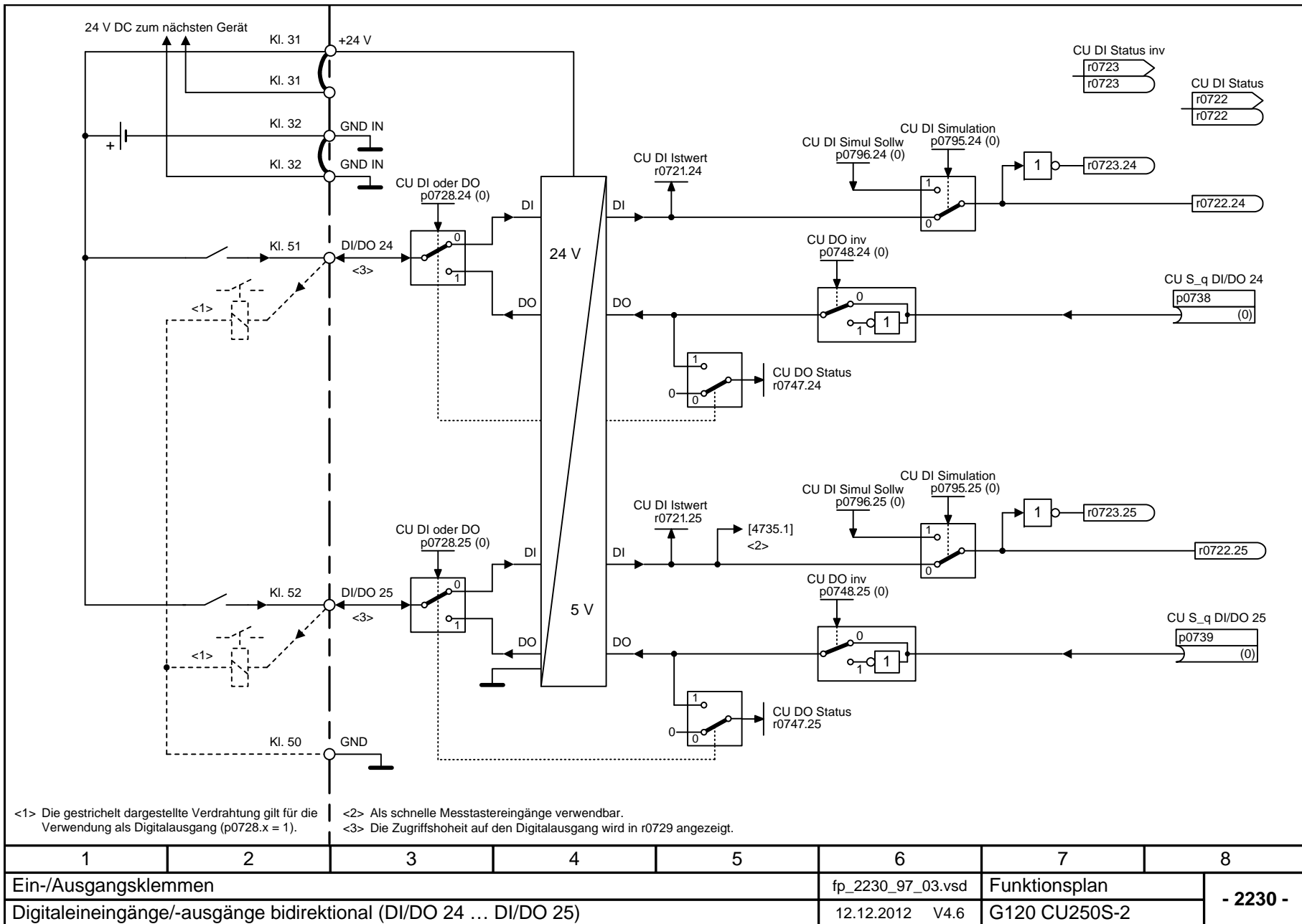


Bild 2-11 2230 – Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 24 ... DI/DO 25)

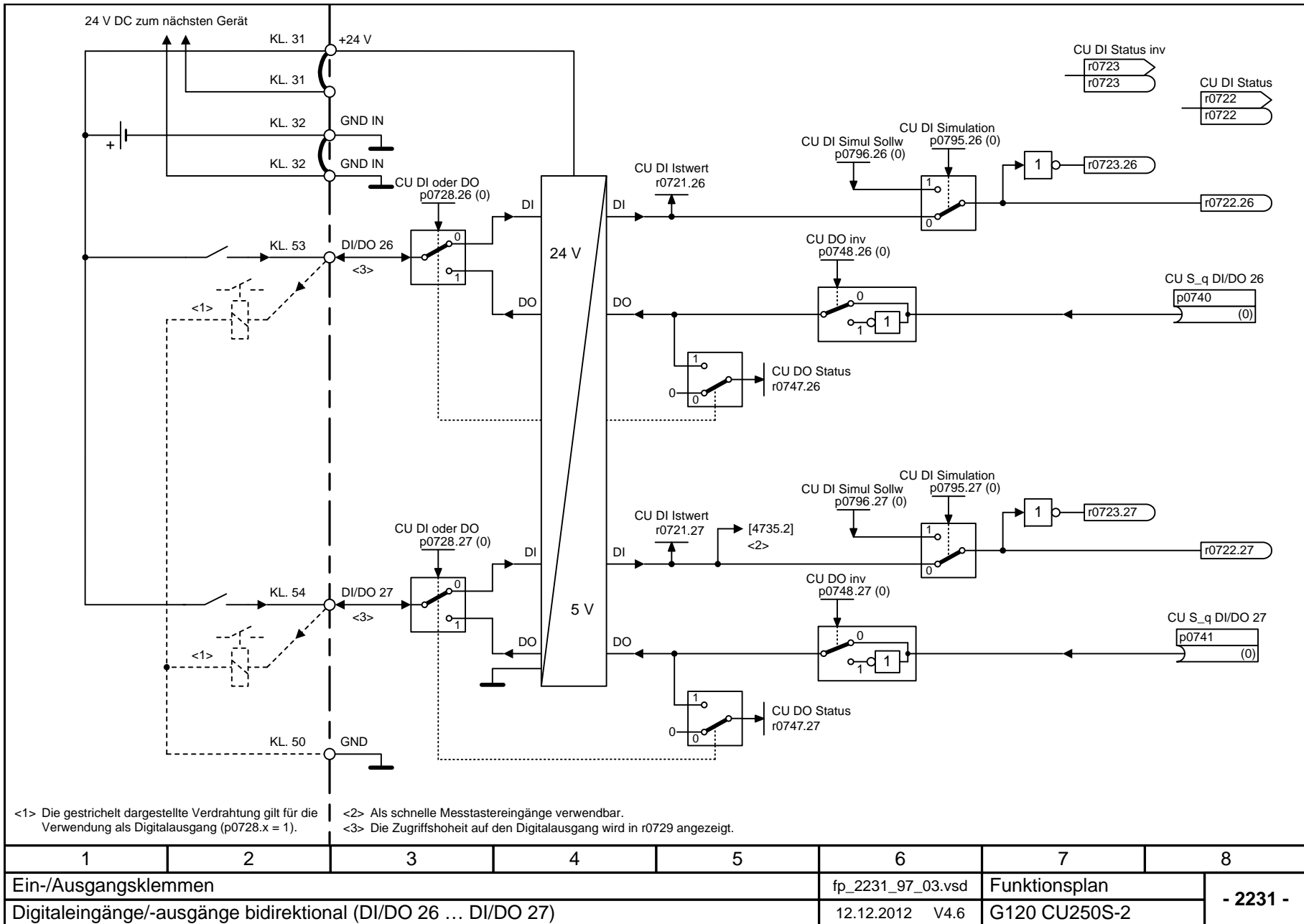


Bild 2-112 2231 – Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 26 ... DI/DO 27)

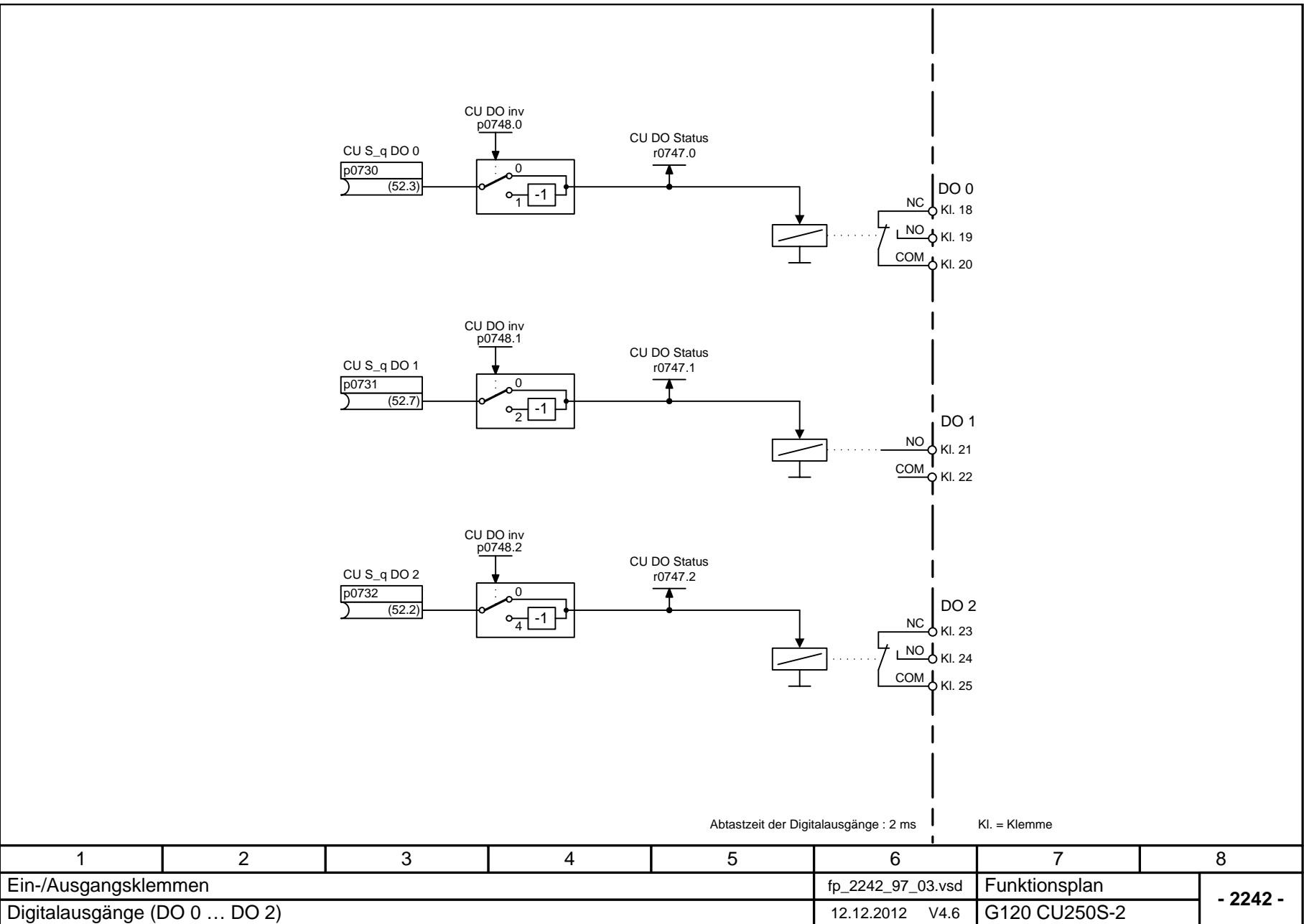


Bild 2-13 2242 – Digitalausgänge (DO 0 ... DO 2)

22551 – Analogeingänge 0 ... 1 (AI 0 ... AI 1)



Abtastzeit der Analogeingänge : 4 ms

- <3> Mögliche Einstellungen p0756[0] und p0756[1]:
 - = 0: 0 V ... +10 V
 - = 1: 2 V ... +10 V mit Überwachung
 - = 2: 0 mA ... +20 mA
 - = 3: 4 mA ... +20 mA mit Überwachung
 - = 4: -10 V ... +10 V (Werkseinstellung für AI 0 und AI 1)
- <4> Drahtbrucherkennung nur aktiv bei p0756 = 1, 3.
- <5> Werte in Klammern --> AI 1

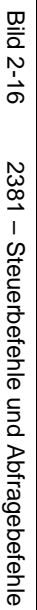
1	2	3	4	5	6	7	8	
Ein-/Ausgangsklemmen					fp_2251_97_52.vsd	Funktionsplan		- 2251 -
Analogeingänge 0 ... 1 (AI 0 ... AI 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2		

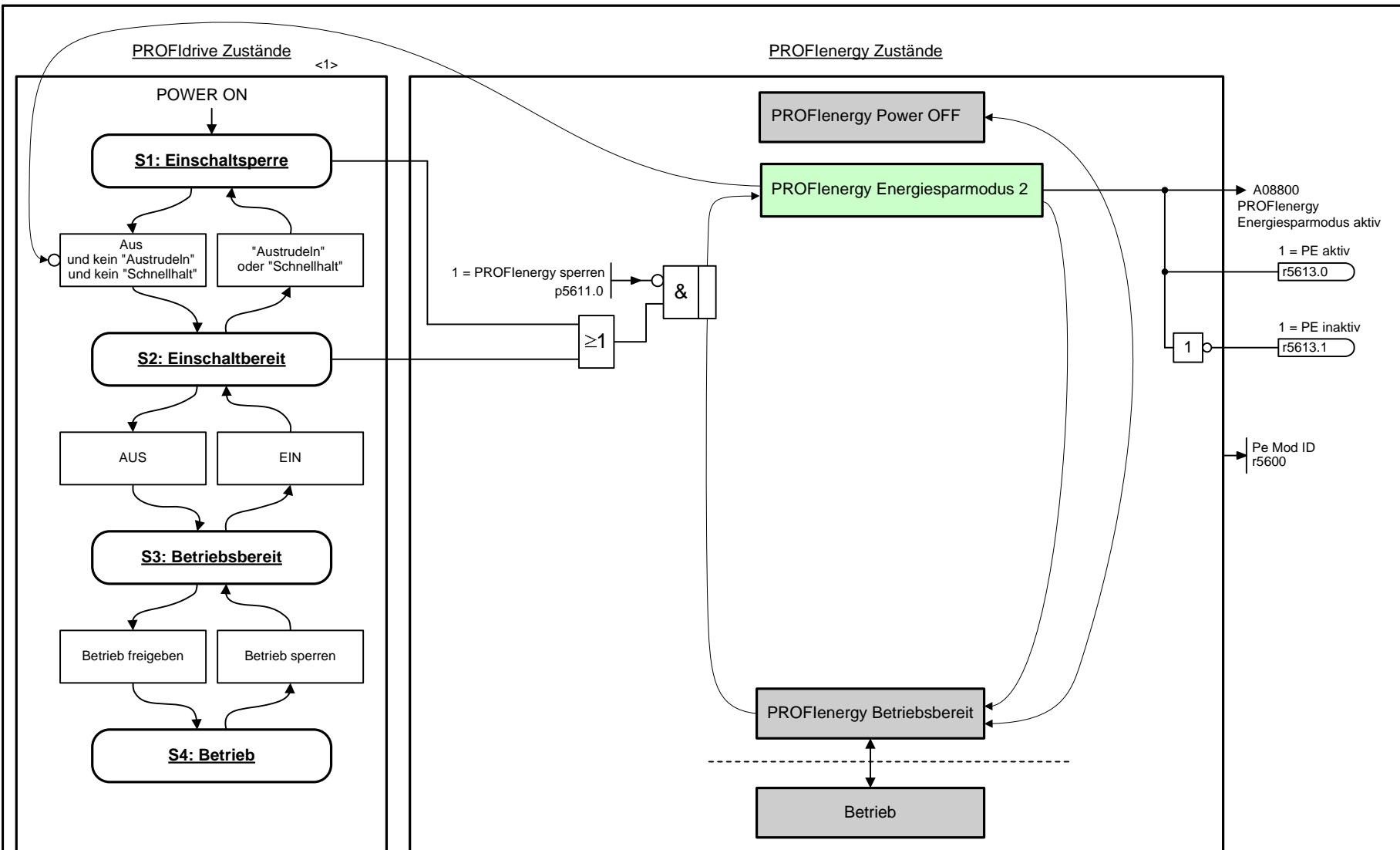


2.5 PROFlenergy

Funktionspläne

2381 – Steuerbefehle und Abfragebefehle	2-1136
2382 – Zustände	2-1137





<1> Auszug aus: Basis Zustandsmaschine einer PROFdrive Antriebsachse,
Quelle: PROFIBUS Nutzerorganisation (PNO)

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFenergy					fp_2382_97_62.vsd	Funktionsplan	
Zustände					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 PN	
							- 2382 -

Bild 2-17 2382 – Zustände

2.6 Kommunikation PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)

Funktionspläne

2401 – Übersicht	2-1139
2410 – PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), Adressen und Diagnose	2-1140
2421 – Standardtelegramme und Prozessdaten (PZD)	2-1141
2422 – Herstellerspezifische/Freie Telegramme und Prozessdaten (PZD)	2-1142
2440 – PZD-Empfangssignale Verschaltung	2-1143
2441 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 2)	2-1144
2442 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1145
2443 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1146
2444 – STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1147
2445 – STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1148
2446 – STW3 Steuerwort-Verschaltung	2-1149
2450 – PZD-Sendesignale Verschaltung	2-1150
2451 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 2)	2-1151
2452 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1152
2453 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1153
2454 – ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)	2-1154
2455 – ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)	2-1155
2456 – ZSW3 Zustandswort-Verschaltung	2-1156
2463 – POS_STW1-Positioniersteuerwort 1 Verschaltung	2-1157
2464 – POS_STW2-Positioniersteuerwort 2 Verschaltung	2-1158
2468 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Vektor	2-1159
2469 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo	2-1160
2470 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Vektor	2-1161
2471 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo	2-1162
2472 – Zustandsworte Freie Verschaltung	2-1163

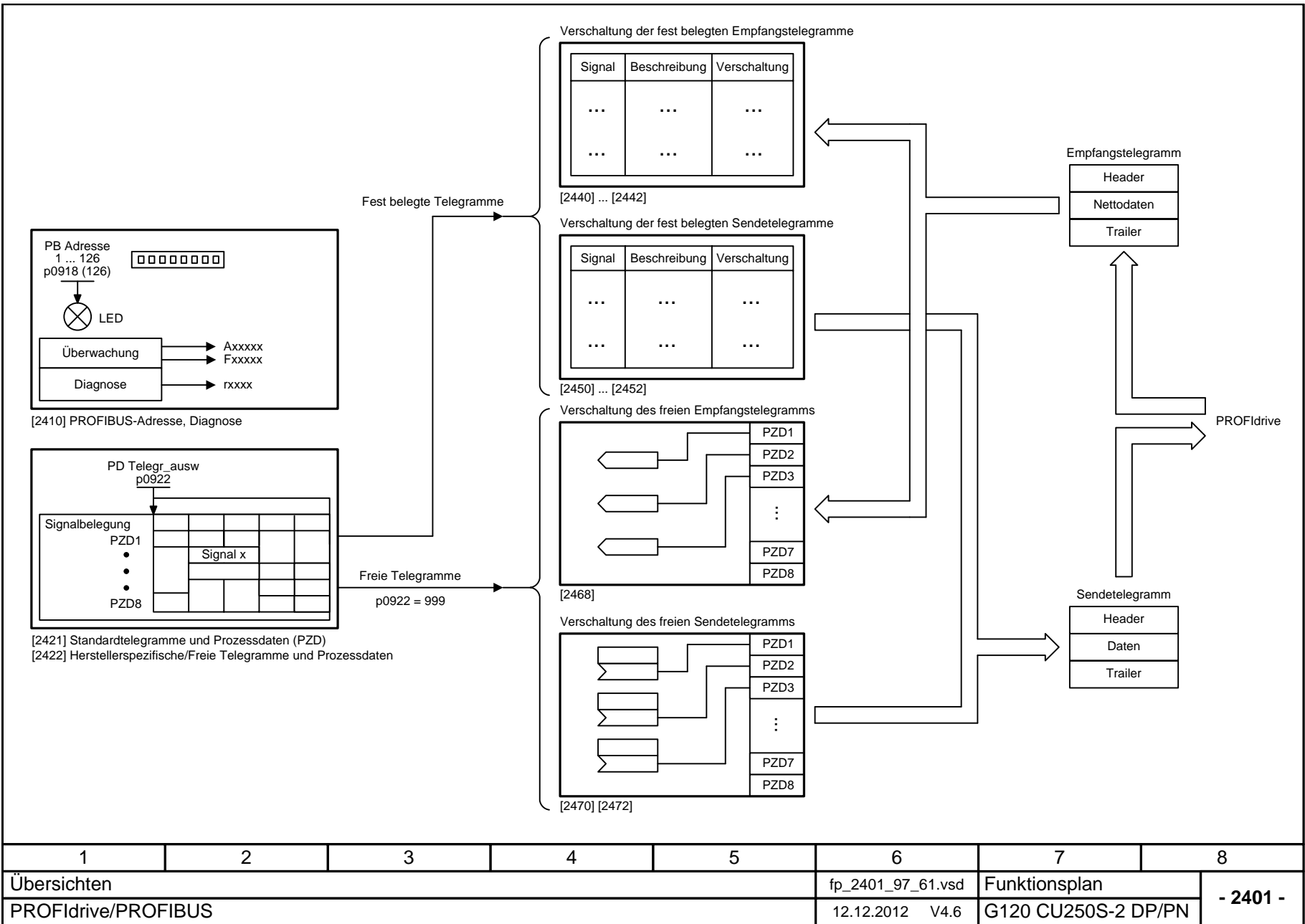


Bild 2-18 2401 – Übersicht

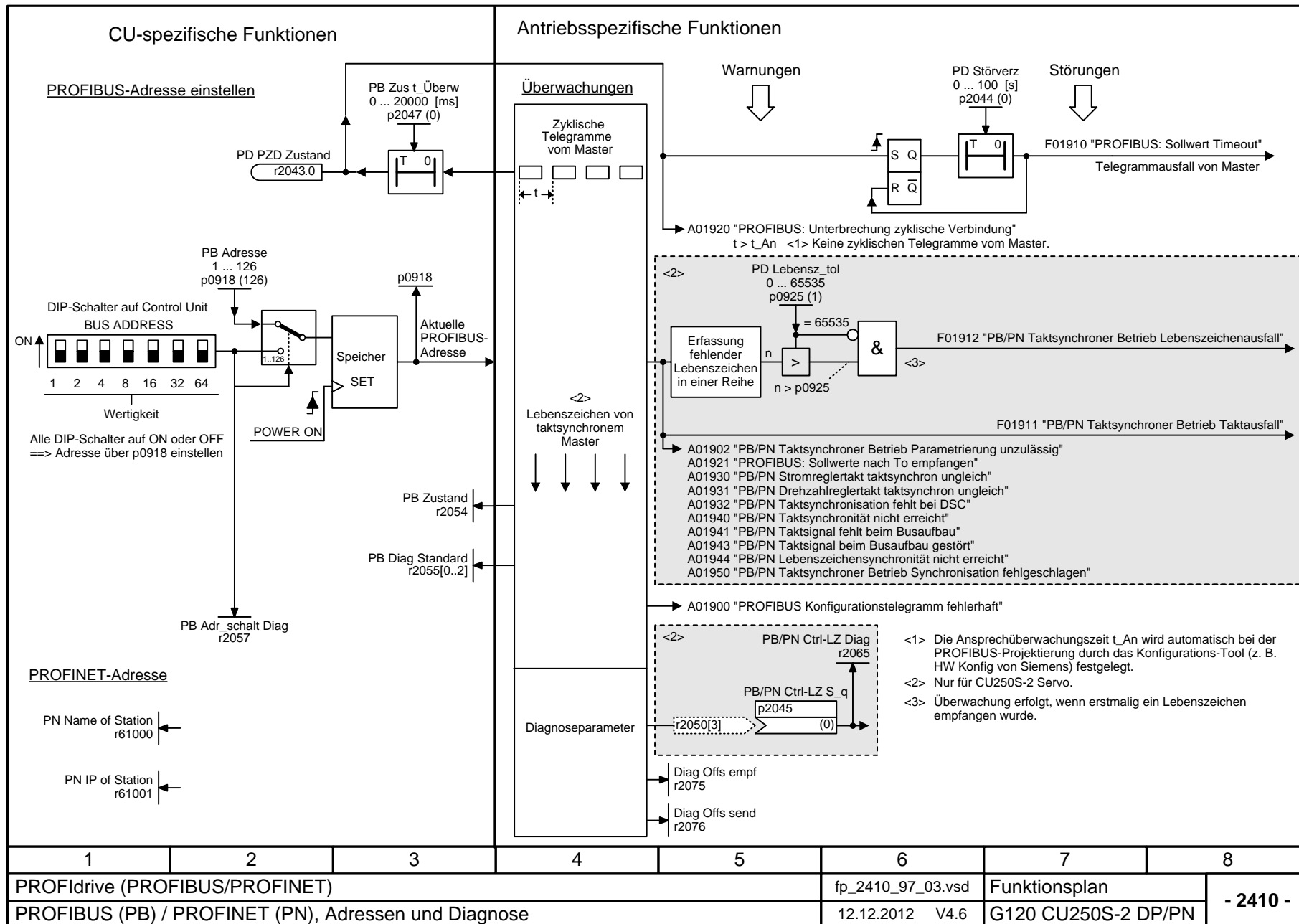


Bild 2-19 2410 – PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), Adressen und Diagnose

<div><1> p0922 (999)</div> <div>Standardtelegramme</div> <div>[2440] [2450] automatisch</div> <div><3></div>															
Verschaltung erfolgt gemäß															
Telegramm	1		2		3		4		7		9		20		
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	
PZD2	NSOLL_A	NIST_A	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	SATZANW	AKTSATZ	NSOLL_A	NIST_A_GL	
PZD3	↑ Empfangstelegramm von PROFIBUS/PROFINET	↓ Sendetelegramm zum PROFIBUS/PROFINET									STW2	ZSW2			
PZD4											MDI_TARPOS	XIST_A			
PZD5					G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW							
PZD6					G1_XIST1	G2_STW			G1_XIST1			MDI_VELOCITY			
PZD7											MDI_ACC				
PZD8											MDI_DEC				
PZD9											MDI_MOD				
PZD10									G2_ZSW						
PZD11									G2_XIST1						
PZD12									G2_XIST2						
PZD13															
PZD14															

<1> Beim Ändern von p0922 = 999 auf einen anderen Wert wird die Telegrammbelegung automatisch hergestellt.
Beim Ändern von p0922 ungleich 999 auf p0922 = 999 bleibt die "alte" Telegrammbelegung erhalten!

<2> Frei verschaltbar (Voreinstellung: MELD_NAMUR).

<3> Nur für CU250S-2 Vektor.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2421_97_03.vsd	Funktionsplan	
Standardtelegramme und Prozessdaten (PZD)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

- 2421 -

Bild 2-20 2421 – Standardtelegramme und Prozessdaten (PZD)

<div><1> p0922 (999)</div> <div>Herstellerspezifische Telegramme</div> <div>SIC Telegr p60122</div> <div>Freies Telegramm</div>																						
Verschaltung erfolgt gemäß	[2440] [2450] automatisch																					
	<4>		<4>		<5>		<5>		<5>		<5>		<6>									
	Telegramm		102		103		110		111		350		352		353		354		700		999	
	PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	<div>Empfangs-Telegrammlänge frei wählbar über zentrale PROFIdrive-Projektierung im Master</div> <div>S_ZSW1B (r3974)</div> <div>S_V LIMIT_B (r97332)</div> <div>Sende-Telegrammlänge frei wählbar über zentrale PROFIdrive-Projektierung im Master</div>	STW1 <3>	ZSW1 <3>		
	PZD2	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	POS_STW1	POS_ZSW1	NSOLL_A	NIST_A_GL	NSOLL_A	NIST_A_GL	NSOLL_A	NIST_A_GL	NSOLL_A	NIST_A_GL					
	PZD3					POS_STW	POS_ZSW	POS_STW2	POS_ZSW2	M_LIM	IAIST_GL	<2>	IAIST_GL			<2>	IAIST_GL					
	PZD4	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW3	ZSW3	<2>	MIST_GL			<2>	MIST_GL					
	PZD5	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	OVERRIDE	MELDW	OVERRIDE	MELDW			<2>	WARN_CODE			<2>	WARN_CODE					
	PZD6	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	MDL_TARPOS	XIST_A	MDL_TARPOS	XIST_A			<2>	FAULT_CODE			<2>	FAULT_CODE					
	PZD7			G2_STW																		
	PZD8		G1_XIST1		G1_XIST1																	
	PZD9					MDL_VELOCITY		MDL_VELOCITY	NIST_B													
	PZD10		G1_XIST2		G1_XIST2	MDL_ACC		MDL_ACC	FAULT_CODE													
	PZD11					G2_ZSW	MDL_DEC		MDL_DEC	WARN_CODE												
	PZD12					MDL_MODE																
	PZD13					G1_XIST1																
PZD14																						
PZD15					G1_XIST2																	

<1> Beim Ändern von p0922 = 999 auf einen anderen Wert wird die Telegrammbelegung automatisch hergestellt. Beim Ändern von p0922 ungleich 999 auf p0922 = 999 bleibt die "alte" Telegrammbelegung erhalten!

<2> Frei verschaltbar.

<3> Zur Einhaltung des PROFIdrive-Profiles muss PZD1 als Steuerwort 1 (STW1) bzw. Zustandswort 1 (ZSW1) verwendet werden. Wird mit PZD1 nicht das STW1 nach PROFIdrive-Profilen übertragen, so ist p2037 = 2 einzustellen.

<4> Nur für CU250S-2 Servo.

<5> Nur für CU250S-2 Vektor.

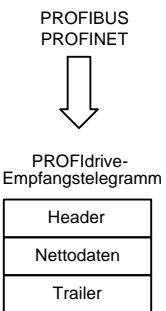
<6> Die Anordnung der Prozessdaten (PZD) für das Telegramm 700 ist abhängig von der Telegrammauswahl (p0922, p2079) und den reservierten Empfangs- und Sendeworten (p2070, p2071). Das Telegramm 700 wird an das ausgewählte Telegramm bzw. an die reservierten Worte angehängt.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2422_97_03.vsd	Funktionsplan	
Herstellerspezifische / Freie Telegramme und Prozessdaten (PZD)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

- 2422 -

- 2422 -

Bild 2-21 2422 – Herstellerspezifische/Freie Telegramme und Prozessdaten (PZD)





Signalenken für PZD-Empfangssignale						
Signal	Bedeutung	PROFIdrive Signal-Nr.	<1> Verschaltungs- parameter	<2> Funktions- plan	Datentyp	Normierung
STW1	Steuerwort 1	1	(bitweise)	[2442]	U16	-
NSOLL_A	Drehzahlsollwert A (16-Bit)	5	p1070	[3030.2]	I16	4000 hex $\hat{=}$ p2000
M_LIM	Momentengrenze	310	p1552, p1554	[6060.1]	U16	4000 hex $\hat{=}$ 100 %
STW3	Steuerwort 3	304	(bitweise)	[2444]	U16	-

- <1> Bei Anwahl eines Standardtelegrammes oder herstellerspezifischen Telegrammes über p0922 werden diese Verschaltungsparameter des Befehlsdatensatzes CDS 0 automatisch gesetzt.
 <2> Datentyp nach PROFIdrive-Profil: I16 = Integer16, U16 = Unsigned16.
 <3> Anzeigeparameter für Empfangsdaten gemäß [2460].
 <4> Nur SIEMENS-Telegramm 350.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS /PROFINET)					fp_2440_97_62.vsd	Funktionsplan	- 2440 -
PZD-Empfangssignale Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

Bild 2-22 2440 – PZD-Empfangssignale Verschaltung

Signalziele für STW1 im Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
STW1.0	 = EIN (Impulsfreigabe möglich) 0 = AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung und Einschaltbereit)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.1	1 = Kein AUS2 (Freigabe möglich) 0 = AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.2	1 = Kein AUS3 (Freigabe möglich) 0 = AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe p1135, dann Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.3	1 = Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich) 0 = Betrieb sperren (Impulse löschen)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.4	1 = Betriebsbedingung (Hochlaufgeber-Freigabe möglich) 0 = Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.5	1 = Hochlaufgeber freigeben 0 = Hochlaufgeber stoppen (Hochlaufgeberausgang einfrieren)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060], [3070]	-
STW1.6	1 = Drehzahlsollwert freigeben 0 = Drehzahlsollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.7	 = Störungen quittieren	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserviert	-	-	-	-
STW1.9	Reserviert	-	-	-	-
STW1.10	1 = Führung durch PLC <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Richtungsumkehr <4>	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	Reserviert	-	-	-	-
STW1.13	Reserviert	-	-	-	-
STW1.14	Reserviert	-	-	-	-
STW1.15	1 = CDS Bit 0	p0810[0] = 2090.15 <3>	-	[8565]	-

<1> Verwendung in Telegramm 20.



<2> Im STW1 muss Bit 10 gesetzt sein, damit der Antrieb die Prozessdaten (PZD) annimmt.

<3> Verschaltung ist nicht gesperrt.

<4> Die Richtungsumkehr kann gesperrt sein. Siehe p1110 und p1111.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2441_97_61.vsd	Funktionsplan	- 2441 -
STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 2)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	



Bild 2-23 2441 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 2)

Signalziele für STW1 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
STW1.0	 = EIN (Impulsfreigabe möglich) 0 = AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung und Einschaltbereit)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.1	1 = Kein AUS2 (Freigabe möglich) 0 = AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.2	1 = Kein AUS3 (Freigabe möglich) 0 = AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe p1135, dann Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.3	1 = Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich) 0 = Betrieb sperren (Impulse löschen)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.4	1 = Betriebsbedingung (Hochlaufgeber-Freigabe möglich) 0 = Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.5	1 = Hochlaufgeber freigeben 0 = Hochlaufgeber stoppen (Hochlaufgeberausgang einfrieren)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060], [3070]	-
STW1.6	1 = Drehzahlsollwert freigeben 0 = Drehzahlsollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.7	 = Störungen quittieren	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserviert	-	-	-	-
STW1.9	Reserviert	-	-	-	-
STW1.10	1 = Führung durch PLC <1>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Richtungsumkehr <2>	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	Reserviert	-	-	-	-
STW1.13	1 = Motorpotenziometer höher	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	1 = Motorpotenziometer tiefer	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	Reserviert	-	-	-	-

<1> Im STW1 muss Bit 10 gesetzt sein, damit der Antrieb die Prozessdaten (PZD) annimmt.
 <2> Die Richtungsumkehr kann gesperrt sein. Siehe p1110 und p1111.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2442_97_61.vsd	Funktionsplan	
STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2442 -

Bild 2-24 2442 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)

Signalziele für STW1 im Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
STW1.0	 = EIN (Impulsfreigabe möglich) 0 = AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung und Einschaltbereit)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	1 = Kein AUS2 (Freigabe möglich) 0 = AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	1 = Kein AUS3 (Freigabe möglich) 0 = AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe p1135, dann Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	1 = Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich) 0 = Betrieb sperren (Impulse löschen)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	1 = Hochlaufgeber freigeben 0 = Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.5	1 = Hochlaufgeber fortsetzen 0 = Hochlaufgeber einfrieren	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060], [3070]	-
STW1.6	1 = Drehzahlsollwert freigeben 0 = Drehzahlsollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.7	 = Störung quittieren	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserviert	-	-	-	-
STW1.9	Reserviert	-	-	-	-
STW1.10	1 = Führung durch PLC	p0854[0] = r2090.11	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Hochlaufgeber aktiv	p2148[0] = r2090.12	-	[8010]	-
STW1.12	1 = Haltebremse unbedingt öffnen	p0855[0] = r2090.13	[2501.3]	[2701]	-
STW1.13	Reserviert	-	-	-	-
STW1.14	1 = Drehmomentregelung aktiv 0 = Drehzahlregelung aktiv	p1501[0] = r2090.15	[2520.3]	[5060]	-
STW1.15	Reserviert	-	-	-	-

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2443_97_03.vsd	Funktionsplan	- 2443 -
STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

Bild 2-25 2443 – STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)

Signalziele für STW2 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
STW2.0	Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0	p0820[0] = r2093.0	-	[8565]	-
STW2.1	Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1 <1>	p0821[0] = r2093.1	-	[8565]	-
STW2.2	Reserviert	-	-	-	-
STW2.3	Reserviert	-	-	-	-
STW2.4	Reserviert	-	-	-	-
STW2.5	Reserviert	-	-	-	-
STW2.6	Reserviert	-	-	-	-
STW2.7	1 = Parkende Achse Anwahl	p0897 = r2093.7	-	-	-
STW2.8	1 = Fahren auf Festanschlag aktiv	p1545[0] = r2093.8	[2520.2]	[8012]	-
STW2.9	Reserviert	-	-	-	-
STW2.10	Reserviert	-	-	-	-
STW2.11	Reserviert	-	-	-	-
STW2.12	Master-Lebenszeichen Bit 0 <1>	p2045 = r2050[3]	-	[2410]	-
STW2.13	Master-Lebenszeichen Bit 1 <1>				
STW2.14	Master-Lebenszeichen Bit 2 <1>				
STW2.15	Master-Lebenszeichen Bit 3 <1>				

<1> Nur für CU250S-2 Vektor.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2444_97_03.vsd	Funktionsplan	
STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2444 -

Bild 2-26 2444 – STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0)

Signalquellen für ZSW2 im Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
ZSW2.0	1 = DDS wirksam Bit 0	p2081[0] = r0051.0	-	[8656]	-
ZSW2.1	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.2	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.3	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.4	1 = Rücklauf aktiv <1>	p2081[4] = r1199.2	-	[3060], [3080]	✓
ZSW2.5	1 = Haltebremse offen	p2081[5] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW2.6	1 = Integratorsperre Drehzahlregler	p2081[6] = r2093.6	-	[5040], [5210]	-
ZSW2.7	1 = Parkende Achse aktiv	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
ZSW2.8	1 = Fahren auf Festanschlag	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
ZSW2.9	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.10	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.11	1 = Datensatzumschaltung	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
ZSW2.12	Slave-Lebenszeichen Bit 0	Implizit verschaltet	-	-	-
ZSW2.13	Slave-Lebenszeichen Bit 1				
ZSW2.14	Slave-Lebenszeichen Bit 2				
ZSW2.15	Slave-Lebenszeichen Bit 3				

<1> Nur bei p0108.8 = 1.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2455_97_03.vsd	Funktionsplan	- 2455 -
ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

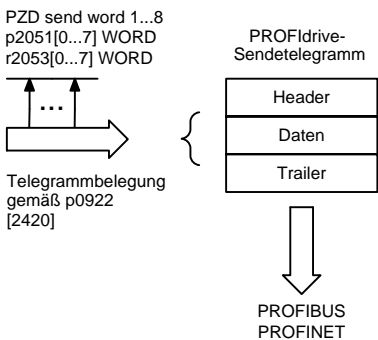
Bild 2-27 2445 – STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1)

Signalziele für STW3 im Interface Mode SINAMICS					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
STW3.0	1 = Festsollwert Bit 0	p1020[0] = r2093.0	[3010.2]	[3010.2]	-
STW3.1	1 = Festsollwert Bit 1	p1021[0] = r2093.1	[2513.2]	[3010.2]	-
STW3.2	1 = Festsollwert Bit 2	p1022[0] = r2093.2	[2513.2]	[3010.2]	-
STW3.3	1 = Festsollwert Bit 3	p1023[0] = r2093.3	[2513.2]	[3010.2]	-
STW3.4	1 = DDS Anwahl Bit 0	p0820 = r2093.4	[2513.2]	[8565.2]	-
STW3.5	1 = DDS Anwahl Bit 1	p0821 = r2093.5	[2513.2]	[8565.2]	-
STW3.6	Reserviert	-	-	-	-
STW3.7	Reserviert	-	-	-	-
STW3.8	1 = Technologieregler Freigabe	p2200[0] = r2093.8	[2513.2]	[7958.4]	-
STW3.9	1 = Gleichstrombremsung Freigabe	p1230[0] = r2093.9	[2513.2]	[7017.1]	-
STW3.10	Reserviert	-	-	-	-
STW3.11	1 = Statik Freigabe	p1492[0] = r2093.11	[2513.2]	[6030.1]	-
STW3.12	1 = Drehmomentregelung aktiv	p1501[0] = r2093.12	[2513.2]	[6060.1]	-
STW3.13	0 = Externe Störung 1 (F07860)	p2106[0] = r2093.13	[2513.2]	[8060.1]	-
STW3.14	Reserviert	-	-	-	-
STW3.15	1 = CDS Bit 1	p0811[0] = r2093.15	[2513.2]	[8560.3]	-

<1> Verwendung in Telegramm 350.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2446_97_51.vsd	Funktionsplan	
STW3 Steuerwort-Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2446 -

Bild 2-28 2446 – STW3 Steuerwort-Verschaltung



Signalquellen für PZD-Sendesignale <1>						
Signal	Beschreibung	PROFIdrive Signal-Nr.	Verschaltungsparameter	Funktionsplan	Datentyp	Normierung
ZSW1	Zustandswort 1	2	r2089[0]	[2452]	U16	-
NIST_A	Drehzahlwert A (16 Bit)	6	r0063[0]	-	I16	4000 hex ÷ p2000
IAIST_GLATT	Stromistwert Betrag geglättet	51	r0068[1]	[6799]	I16	4000 hex ÷ p2002
MIST_GLATT	Drehmomentistwert geglättet	53	r0080[1]	[6799]	I16	4000 hex ÷ p2003
PIST_GLATT	Wirkleistung geglättet	54	r0082[1]	[6799]	I16	4000 hex ÷ p2004
NIST_A_GLATT	Drehzahlwert geglättet	57	r0063[1]	-	I16	4000 hex ÷ p2000
MELD_NAMUR	VIK-NAMUR Meldebitleiste	58	r3113	-	U16	
FAULT_CODE	Störcode	301	r2131	[8060]	U16	
WARN_CODE	Warncode	303	r2132	[8065]	U16	
ZSW3	Zustandswort 3	305	r0053	[2454]	U16	

<1> Datentyp nach PROFIdrive-Profil: I16 = Integer16, U16 = Unsigned16.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2450_97_61.vsd	Funktionsplan	- 2450 -
PZD-Sendesignale Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

Bild 2-29 2450 – PZD-Sendesignale Verschaltung

Signalquellen für ZSW1 im Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert <1>
ZSW1.0	1 = Einschaltbereit	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.1	1 = Betriebsbereit (Zwischenkreis geladen, Impulse gesperrt)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.2	1 = Betrieb freigegeben (Antrieb folgt n_soll)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.3	1 = Störung wirksam	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = Kein Austrudeln aktiv (AUS2 inaktiv)	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.5	1 = Kein Schnellhalt aktiv (AUS3 inaktiv)	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.6	1 = Einschaltsperrung aktiv	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.7	1 = Warnung wirksam	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.9	1 = Führung gefordert	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f- oder n-Vergleichswert erreicht/überschritten	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = I-, M- oder P-Grenze nicht erreicht	p2080[11] = r0056.13	[2522.7]	[6060]	✓
ZSW1.12	Reserviert	-	-	-	-
ZSW1.13	1 = Keine Warnung Übertemperatur Motor	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✓
ZSW1.14	1 = Motor dreht vorwärts (n_ist ≥ 0) 0 = Motor dreht rückwärts (n_ist < 0)	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.15	1 = Anzeige CDS	p2080[15] = r0836.0 <2>	-	-	-

<1> Das ZSW1 wird über Binekter-Konnektor-Wandler (BI: p2080[0...15], Invertierung: p2088[0]...p2088[0].15) gebildet.

<2> Verschaltung ist nicht gesperrt.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2451_97_61.vsd	Funktionsplan	
ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 2)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2451 -

Bild 2-30 2451 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 2)

Signalquellen für ZSW1 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert <1>
ZSW1.0	1 = Einschaltbereit	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.1	1 = Betriebsbereit (Zwischenkreis geladen, Impulse gesperrt)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.2	1 = Betrieb freigegeben (Antrieb folgt n_soll)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.3	1 = Störung wirksam	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = Kein Austrudeln aktiv (AUS2 inaktiv)	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.5	1 = Kein Schnellhalt aktiv (AUS3 inaktiv)	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.6	1 = Einschaltsperr aktiv	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.7	1 = Warnung wirksam	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.9	1 = Führung gefordert <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f- oder n-Vergleichswert erreicht/überschritten	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = I-, M- oder P-Grenze nicht erreicht	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[6060]	✓
ZSW1.12	1 = Haltebremse offen	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	1 = Keine Warnung Übertemperatur Motor	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✓
ZSW1.14	1 = Motor dreht vorwärts (n_ist ≥ 0) 0 = Motor dreht rückwärts (n_ist < 0)	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.15	1 = Keine Warnung thermische Überlast Leistungsteil	p2080[15] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✓

<1> Das ZSW1 wird über Binector-Konnektor-Wandler (BI: p2080[0...15], Invertierung: p2088[0].0...p2088[0].15) gebildet.
 <2> Der Antrieb ist bereit zur Übernahme.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2452_97_61.vsd	Funktionsplan	
ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2452 -

Bild 2-31

2452 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)

2-1152

Signalquellen für ZSW1 im Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
ZSW1.0	1 = Einschaltbereit	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	1 = Betriebsbereit	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	1 = Betrieb freigegeben	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	1 = Störung wirksam	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = Kein Austrudeln aktiv	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	1 = Kein Schnellhalt aktiv	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	1 = Einschaltsperr aktiv	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	1 = Warnung wirksam	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	1 = Führung gefordert	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f- oder n-Vergleichswert erreicht/überschritten	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = Warnungsklasse Bit 0	p2080[11] = r2139.11	-	-	-
ZSW1.12	1 = Warnungsklasse Bit 1	p2080[12] = r2139.12	-	-	-
ZSW1.13	Reserviert	-	-	-	-
ZSW1.14	1 = Drehmomentregelung aktiv	p2080[14] = r1407.2	[2522.7]	[2522]	-
ZSW1.15	Reserviert	-	-	-	-

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2453_97_03.vsd	Funktionsplan	
ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2453 -

Bild 2-32 2453 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)

Signalquellen für ZSW2 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0)

Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
ZSW2.0	1 = DDS wirksam Bit 0	p2081[0] = r0051.0	-	-	-
ZSW2.1	1 = DDS wirksam Bit 1	p2081[1] = r0051.1	-	-	-
ZSW2.2	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.3	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.4	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.5	1 = Warnungsklasse Bit 0	p2081[5] = r2139.11	-	-	-
ZSW2.6	1 = Warnungsklasse Bit 1	p2081[6] = r2139.12	-	-	-
ZSW2.7	1 = Parkende Achse aktiv	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
ZSW2.8	1 = Fahren auf Festanschlag aktiv	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
ZSW2.9	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.10	1 = Impulse freigegeben	p2081[10] = r0899.11	-	-	-
ZSW2.11	1 = Motorumschaltung aktiv	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
ZSW2.12	Slave-Lebenszeichen Bit 0	Implizit verschaltet	-	-	-
ZSW2.13	Slave-Lebenszeichen Bit 1				
ZSW2.14	Slave-Lebenszeichen Bit 2				
ZSW2.15	Slave-Lebenszeichen Bit 3				

<2>

<1> Verwendung in Telegramm 2, 3, 4, 7, 110, 111.

<2> Diese Signale werden bei taktsynchronem Betrieb automatisch verschaltet.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2454_97_03.vsd	Funktionsplan	- 2454 -
ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

Bild 2-33

2454 – ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0)

2-1154

Signalquellen für ZSW2 im Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
ZSW2.0	1 = DDS wirksam Bit 0	p2081[0] = r0051.0	-	[8656]	-
ZSW2.1	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.2	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.3	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.4	1 = Rücklauf aktiv <1>	p2081[4] = r1199.2	-	[3060], [3080]	✓
ZSW2.5	1 = Haltebremse offen	p2081[5] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW2.6	1 = Integratorsperre Drehzahlregler	p2081[6] = r2093.6	-	[5040], [5210]	-
ZSW2.7	1 = Parkende Achse aktiv	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
ZSW2.8	1 = Fahren auf Festanschlag	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
ZSW2.9	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.10	Reserviert	-	-	-	-
ZSW2.11	1 = Datensatzumschaltung	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
ZSW2.12	Slave-Lebenszeichen Bit 0	Implizit verschaltet	-	-	-
ZSW2.13	Slave-Lebenszeichen Bit 1				
ZSW2.14	Slave-Lebenszeichen Bit 2				
ZSW2.15	Slave-Lebenszeichen Bit 3				

<1> Nur bei p0108.8 = 1.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2455_97_03.vsd	Funktionsplan	- 2455 -
ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

Bild 2-34 2455 – ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1)

Signalquellen für ZSW3 im Interface Mode SINAMICS						<1>	
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Int. Zustandswort	[Funktionsplan] Signalquelle	Invertiert		
ZSW3.0	1 = Gleichstrombremsung aktiv 0 = Gleichstrombremsung nicht aktiv	p2051[3] = r0053	[2511.7]	[7017.5]	-		
ZSW3.1	1 = n_ist > p1226 (n_stillstand)		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.2	1 = n_ist > p1080 (n_min)		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.3	1 = I_ist >= p2170		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.4	1 = n_ist > p2155		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.5	1 = n_ist <= p2155		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.6	1 = n_ist >= r1119 (n_soll)		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.7	1 = Vdc <= p2172		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.8	1 = Vdc > p2172		[2511.7]	[2534.7]	-		
ZSW3.9	1 = Hoch-/Rücklauf beendet		[2511.7]	[3080.7]	-		
ZSW3.10	1 = Technologieregler-Ausgang an unterer Grenze		[2511.7]	[7958.7]	-		
ZSW3.11	1 = Technologieregler-Ausgang an oberer Grenze		[2511.7]	[7958.7]	-		
ZSW3.12	Reserviert		-	-	-		
ZSW3.13	Reserviert		-	-	-		
ZSW3.14	Reserviert		-	-	-		
ZSW3.15	Reserviert		-	-	-		

<1> Verwendung in Telegramm 350.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2456_97_61.vsd	Funktionsplan	- 2456 -
ZSW3 Zustandswort-Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

Bild 2-35

2456 – ZSW3 Zustandswort-Verschaltung

Signalziele für POS_STW1 (Positioniermodus)						<1>
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert	
POS_STW1.0	1 = Verfahrssatz Anwahl Bit 0	p2625 = r2091.0	-	-	-	
POS_STW1.1	1 = Verfahrssatz Anwahl Bit 1	p2626 = r2091.1	-	-	-	
POS_STW1.2	1 = Verfahrssatz Anwahl Bit 2	p2627 = r2091.2	-	-	-	
POS_STW1.3	1 = Verfahrssatz Anwahl Bit 3	p2626 = r2091.3	-	-	-	
POS_STW1.4	Reserviert	-	-	-	-	
POS_STW1.5	Reserviert	-	-	-	-	
POS_STW1.6	Reserviert	-	-	-	-	
POS_STW1.7	Reserviert	-	-	-	-	
POS_STW1.8	1 = Absolutes Positionieren 0 = Relatives Positionieren	p2648 = r2091.8	-	-	-	
POS_STW1.9	0/0 = Absolutes Positionieren auf kürzestem Weg 1/0 = Absolutes Positionieren in positiver Richtung 0/1 = Absolutes Positionieren in negativer Richtung	p2651 = r2091.9	-	-	-	
POS_STW1.10	1/1 = Absolutes Positionieren auf kürzestem Weg	p2652 = r2091.10	-	-	-	
POS_STW1.11	Reserviert	-	-	-	-	
POS_STW1.12	1 = Stetige Übernahme der Werte 0 = Die Übernahme der Werte findet bei p2650 = 0/1-Signal statt	p2649 = r2091.12	-	-	-	
POS_STW1.13	Reserviert	-	-	-	-	
POS_STW1.14	1 = Einrichten angewählt 0 = Positionieren angewählt	p2653 = r2091.14	-	-	-	
POS_STW1.15	1 = MDI aktivieren 0 = MDI deaktivieren	p2647 = r2091.15	-	-	-	

<1> Verwendung in Telegramm 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2463_97_03.vsd	Funktionsplan	
POS_STW1 Positioniersteuerwort 1 Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2463 -

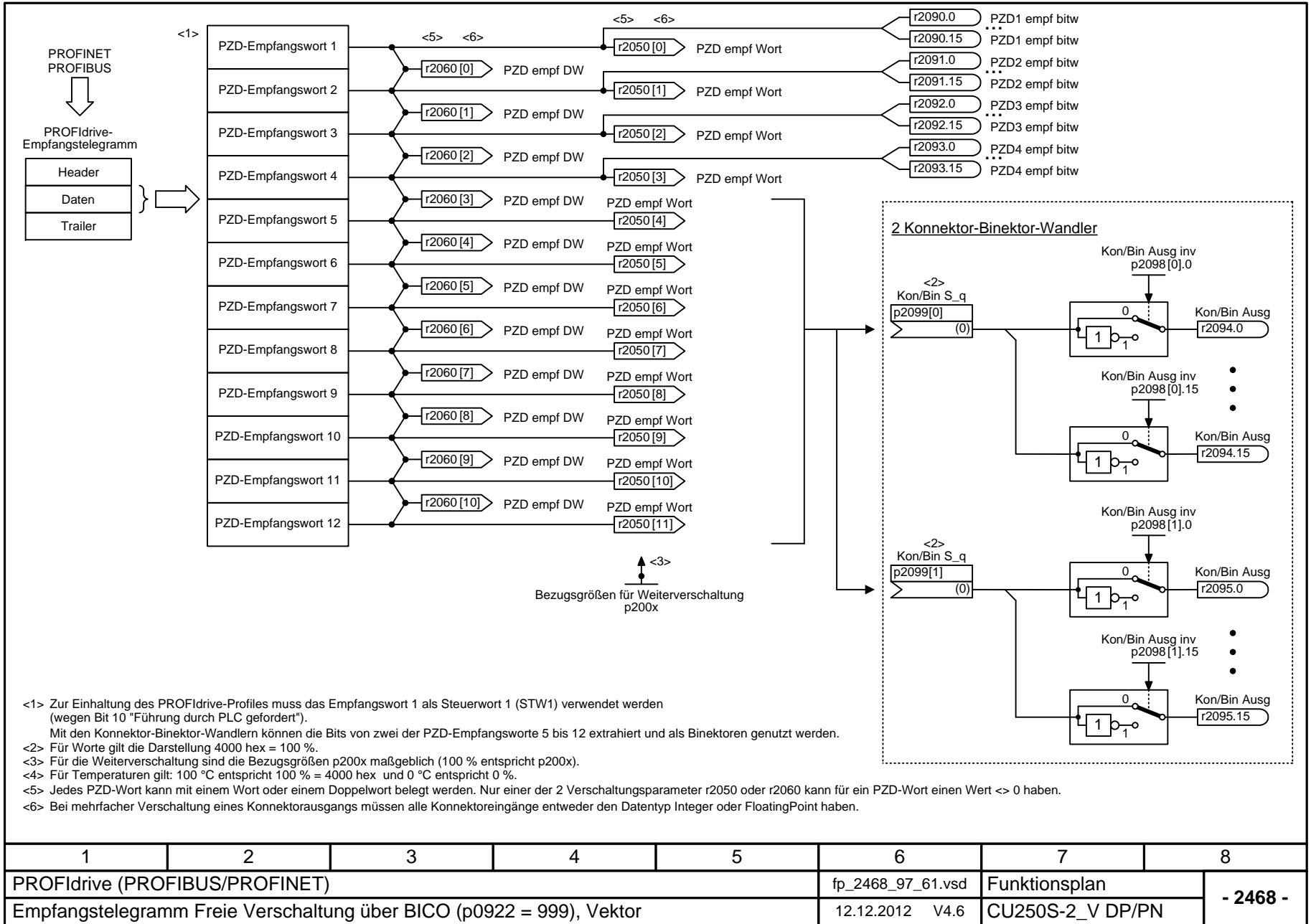
Bild 2-36 2463 – POS_STW1-Positioniersteuerwort 1 Verschaltung

Signalziele für POS_STW2 (Positioniermodus)					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
POS_STW2.0	1 = Nachführbetrieb aktivieren	p2655[0] = r2092.0	-	[3635]	-
POS_STW2.1	1 = Referenzpunkt setzen	p2596 = r2092.1	-	[3612]	-
POS_STW2.2	1 = Referenznocken geschaltet	p2612 = r2092.2	-	[3612]	-
POS_STW2.3	Reserviert	-	-	-	-
POS_STW2.4	Reserviert	-	-	-	-
POS_STW2.5	1 = Tippen inkrementell aktiv 0 = Tippen Geschwindigkeit aktiv	p2591 = r2092.5	-	[3610]	-
POS_STW2.6	Reserviert	-	-	-	-
POS_STW2.7	Reserviert	-	-	-	-
POS_STW2.8	1 = Anwahl Referenzieren über fliegendes Referenzieren 0 = Anwahl Referenzieren über Referenzpunktfahrt	p2597 = r2092.8	-	-	-
POS_STW2.9	1 = Start Referenzpunktfahrt in negativer Richtung 0 = Start Referenzpunktfahrt in positiver Richtung	p2604 = r2092.9	-	-	-
POS_STW2.10	1 = Anwahl Messtaster 2 0 = Anwahl Messtaster 1	p2510[0] = r2092.10	-	-	-
POS_STW2.11	1 = Messtaster fallende Flanke 0 = Messtaster steigende Flanke	p2511[0] = r2092.11	-	-	-
POS_STW2.12	Reserviert	-	-	-	-
POS_STW2.13	Reserviert	-	-	-	-
POS_STW2.14	1 = Software-Endschalter aktiv	p2582 = r2092.14	-	-	-
POS_STW2.15	1 = STOP-Nocken aktiv	p2568 = r2092.15	-	-	-

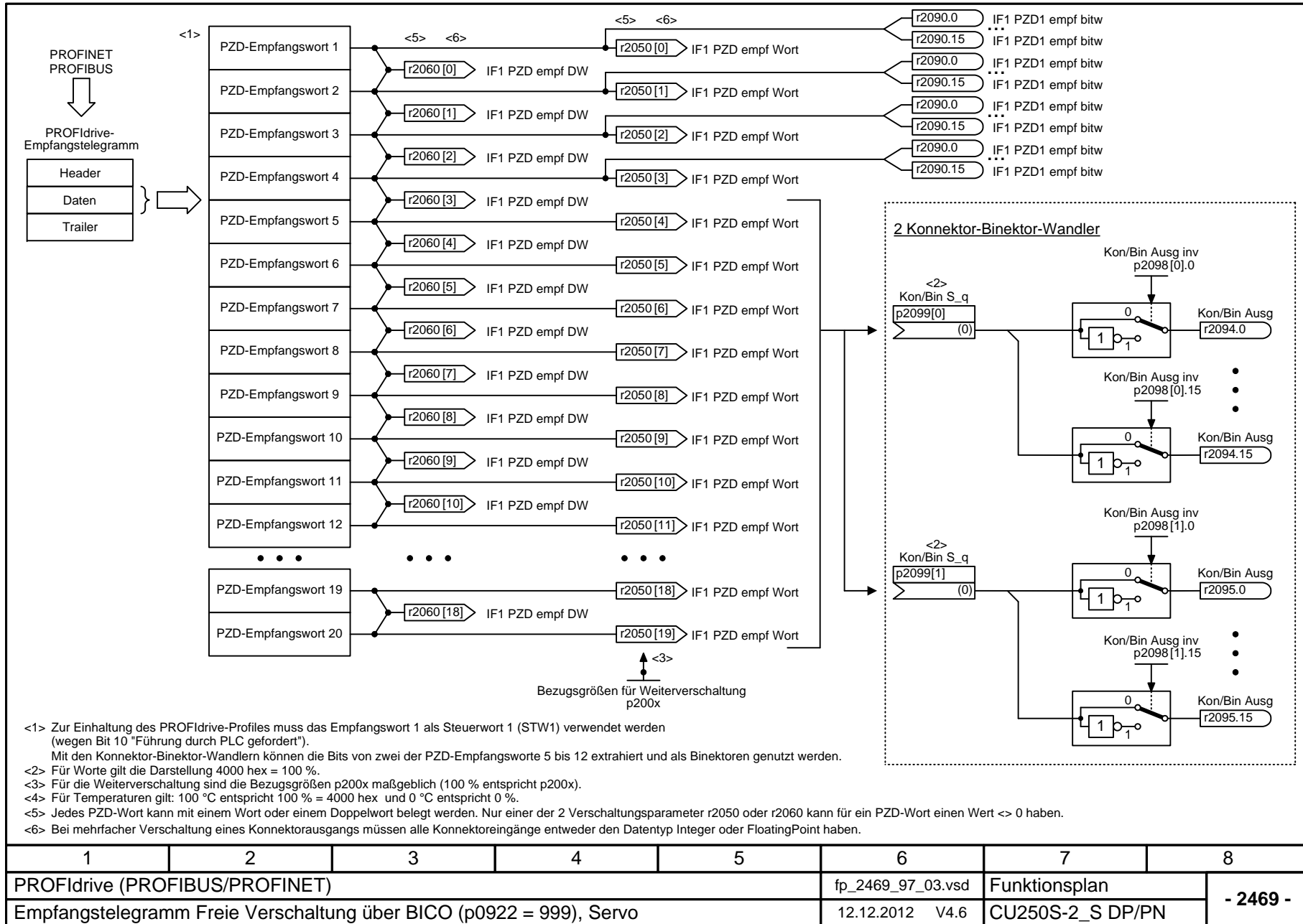
<1> Verwendung in Telegramm 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2464_97_03.vsd	Funktionsplan	
POS_STW2 Positioniersteuerwort 2 Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2464 -

Bild 2-37 2464 – POS_STW2-Positioniersteuerwort 2 Verschaltung



- <1> Zur Einhaltung des PROFIdrive-Profiles muss das Empfangswort 1 als Steuerwort 1 (STW1) verwendet werden (wegen Bit 10 "Führung durch PLC gefordert").
 Mit den Konnektor-Binektor-Wandlern können die Bits von zwei der PZD-Empfangsworte 5 bis 12 extrahiert und als Binektoren genutzt werden.
- <2> Für Worte gilt die Darstellung 4000 hex = 100 %.
- <3> Für die Weiterverschaltung sind die Bezugsgrößen p200x maßgeblich (100 % entspricht p200x).
- <4> Für Temperaturen gilt: 100 °C entspricht 100 % = 4000 hex und 0 °C entspricht 0 %.
- <5> Jedes PZD-Wort kann mit einem Wort oder einem Doppelwort belegt werden. Nur einer der 2 Verschaltungsparameter r2050 oder r2060 kann für ein PZD-Wort einen Wert <> 0 haben.
- <6> Bei mehrfacher Verschaltung eines Konnektorausgangs müssen alle Konnektoreingänge entweder den Datentyp Integer oder FloatingPoint haben.



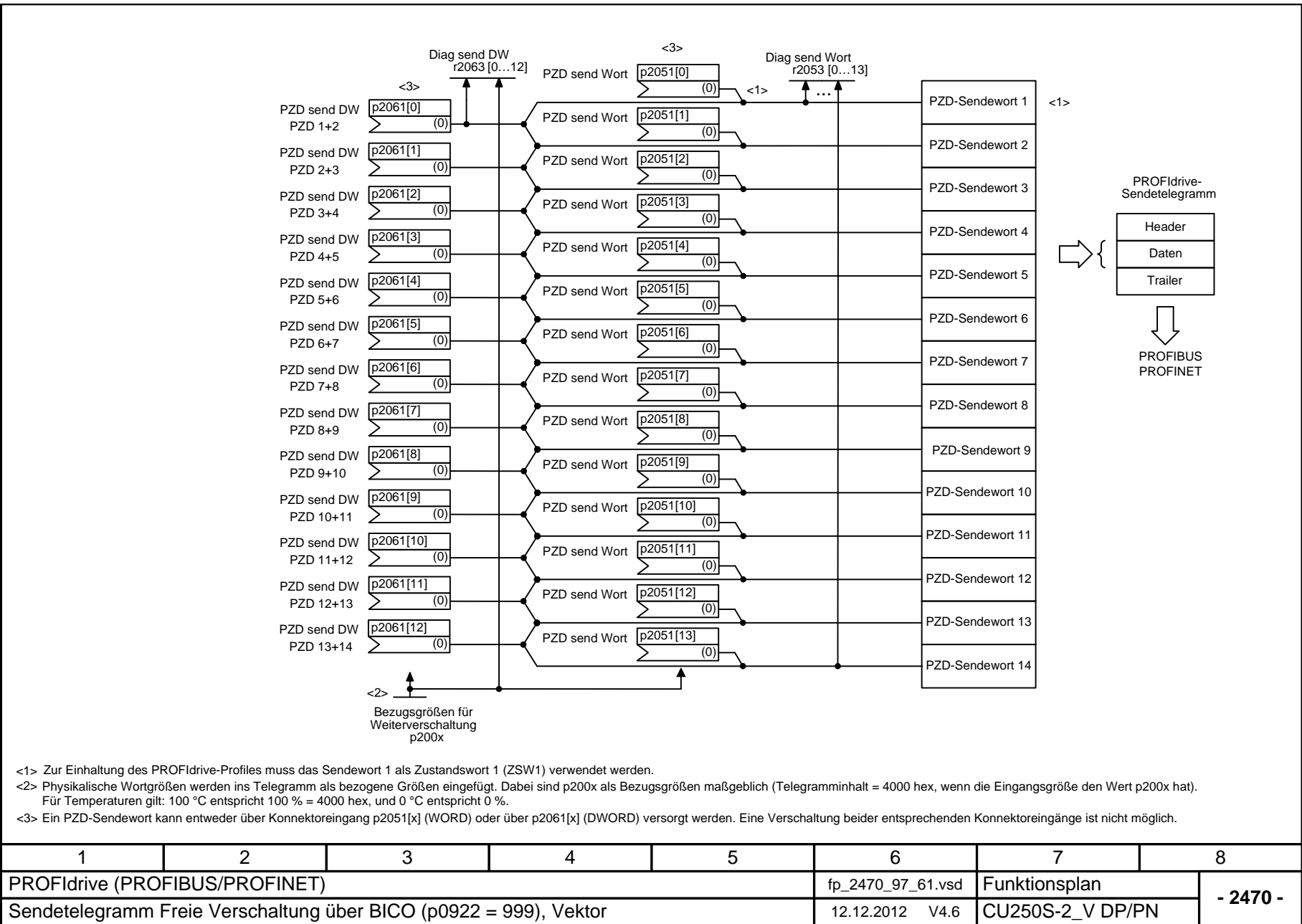


Bild 2-40 2470 – Sendeleagramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Vektor

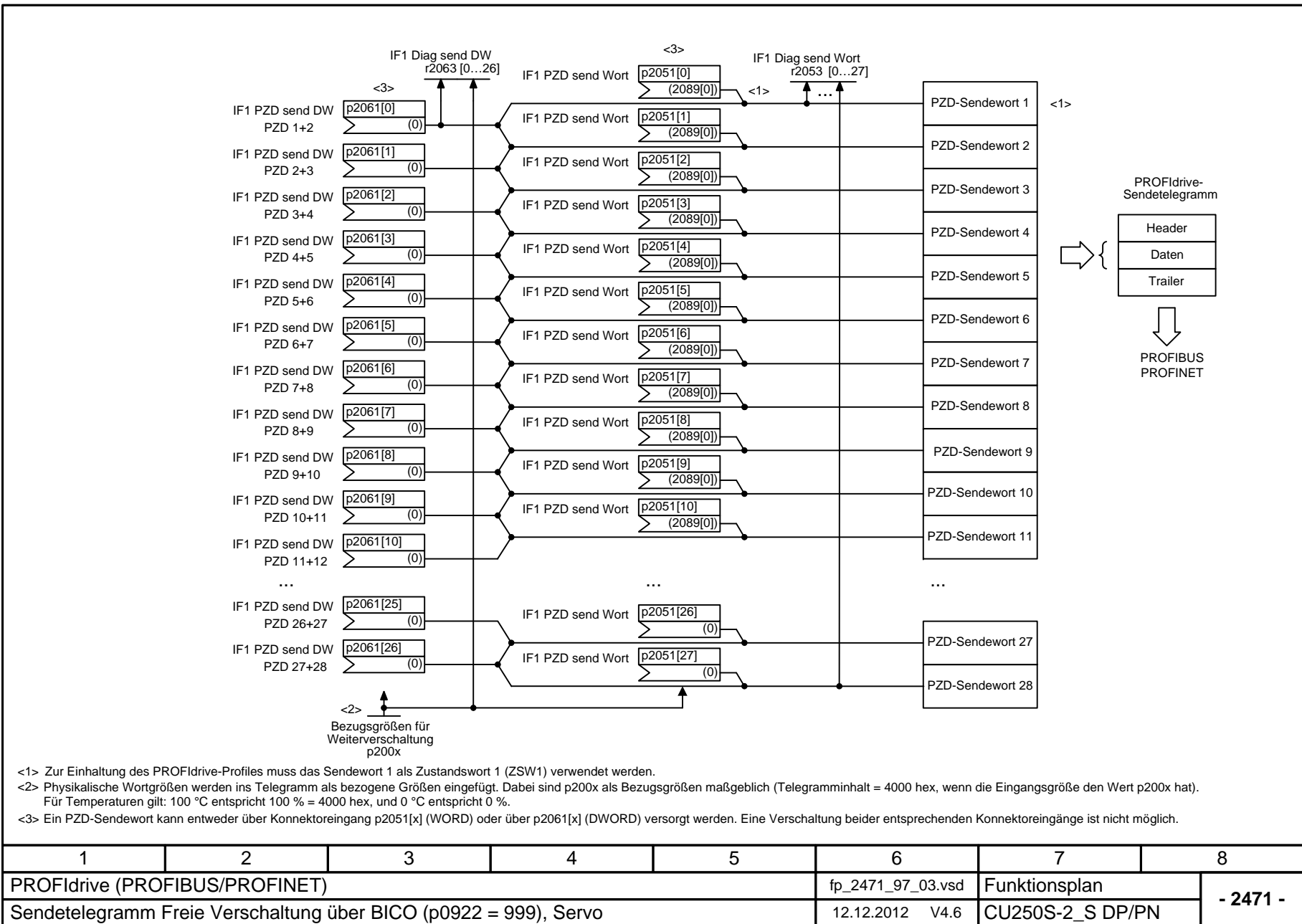
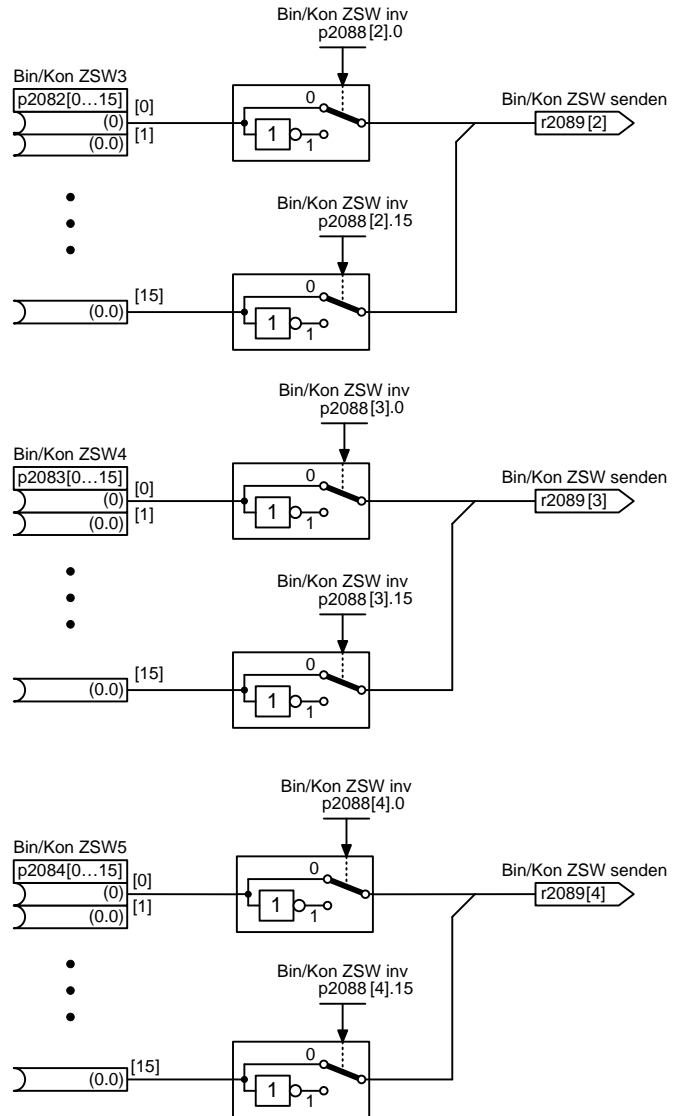
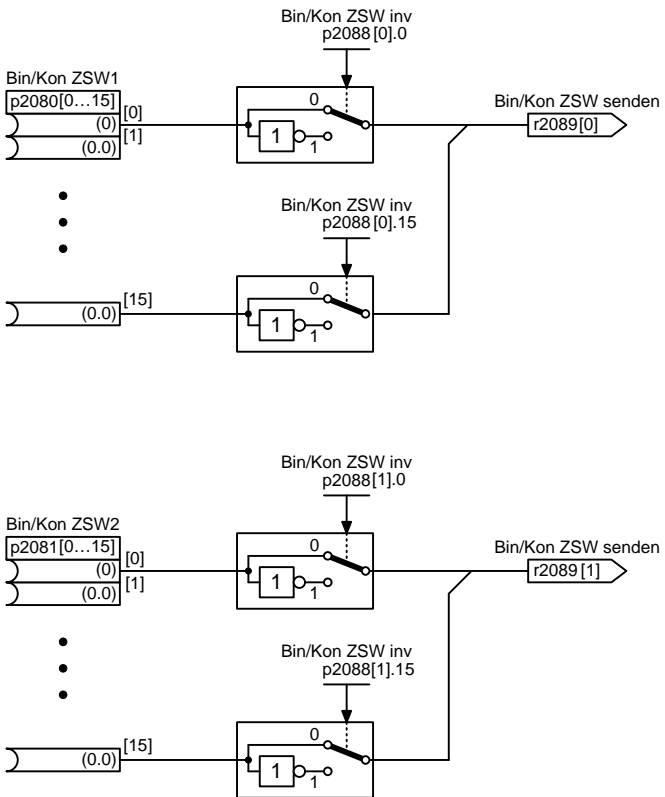


Bild 2-41 2471 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo

5 Binektor-Konnektor-Wandler



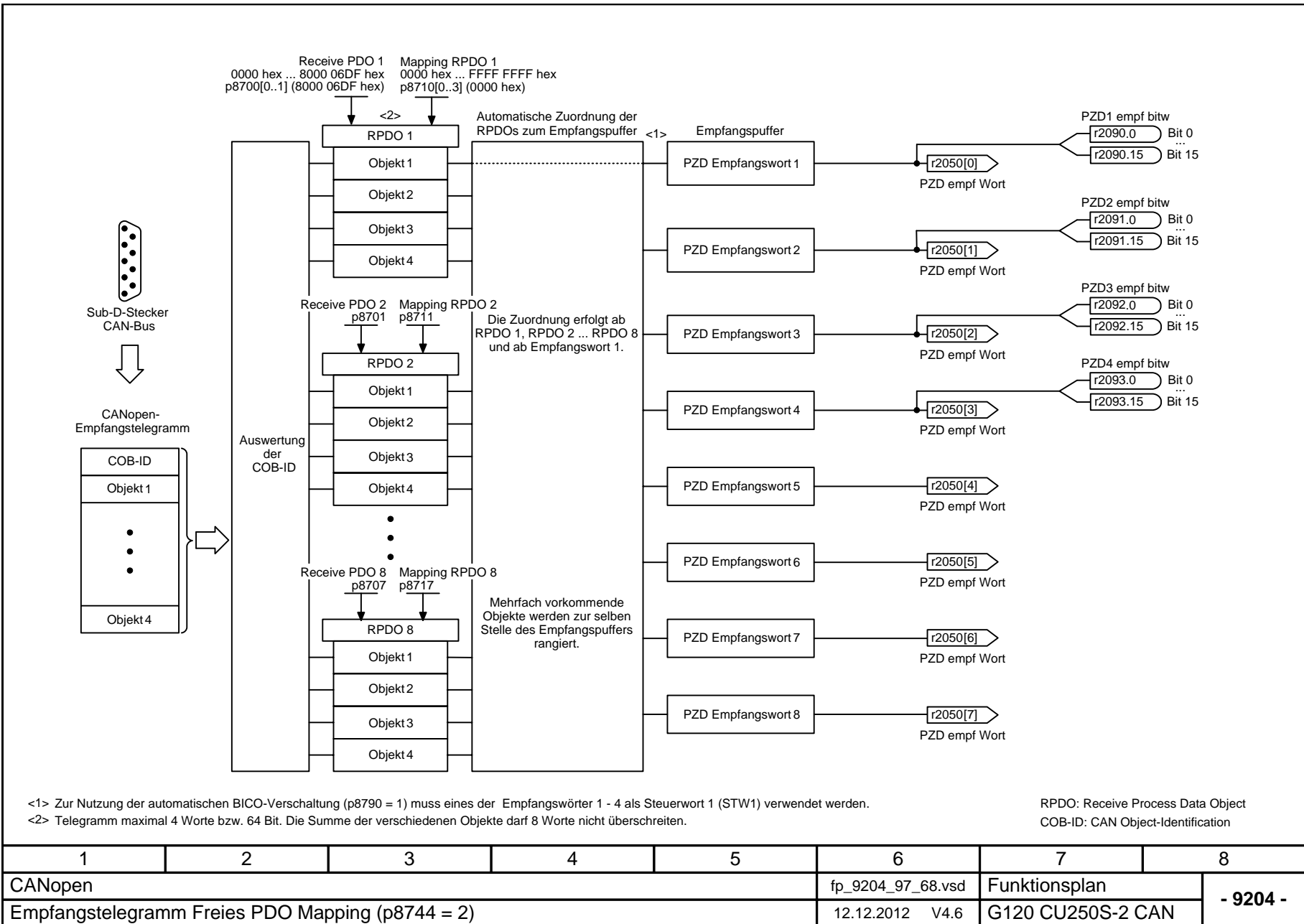
1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive (PROFIBUS/PROFINET)					fp_2472_97_51.vsd	Funktionsplan	
Zustandsworte Freie Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
						- 2472 -	

Bild 2-42 2472 – Zustandsworte Freie Verschaltung

2.7 Kommunikation CANopen

Funktionspläne

9204 – Empfangstelegramm Freies PDO Mapping (p8744 = 2)	2-1165
9206 – Empfangstelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1166
9208 – Sendetelegramm Freies PDO Mapping (p8744 = 2)	2-1167
9210 – Sendetelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1168
9220 – Steuerwort CANopen	2-1169
9226 – Zustandswort CANopen	2-1170



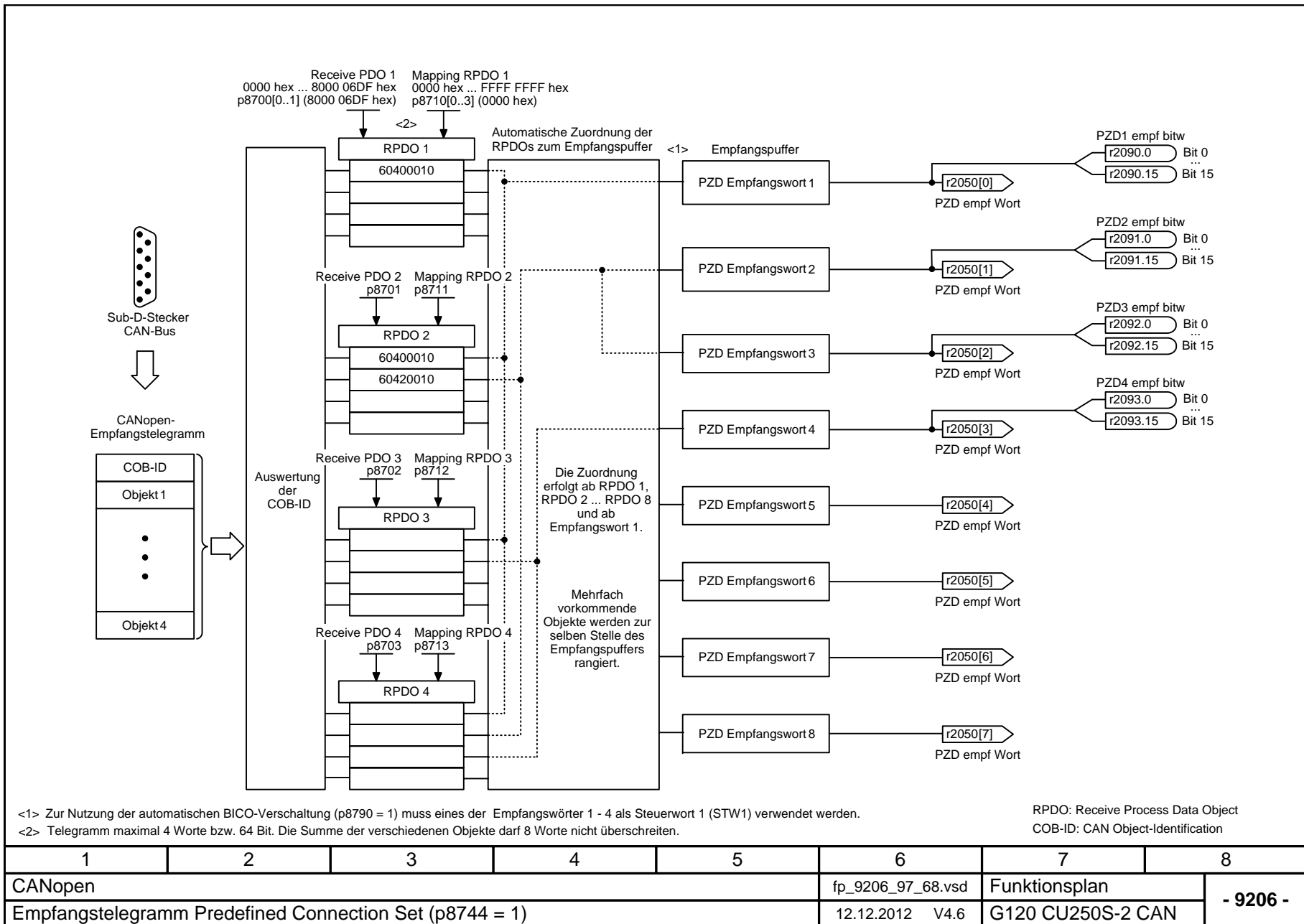
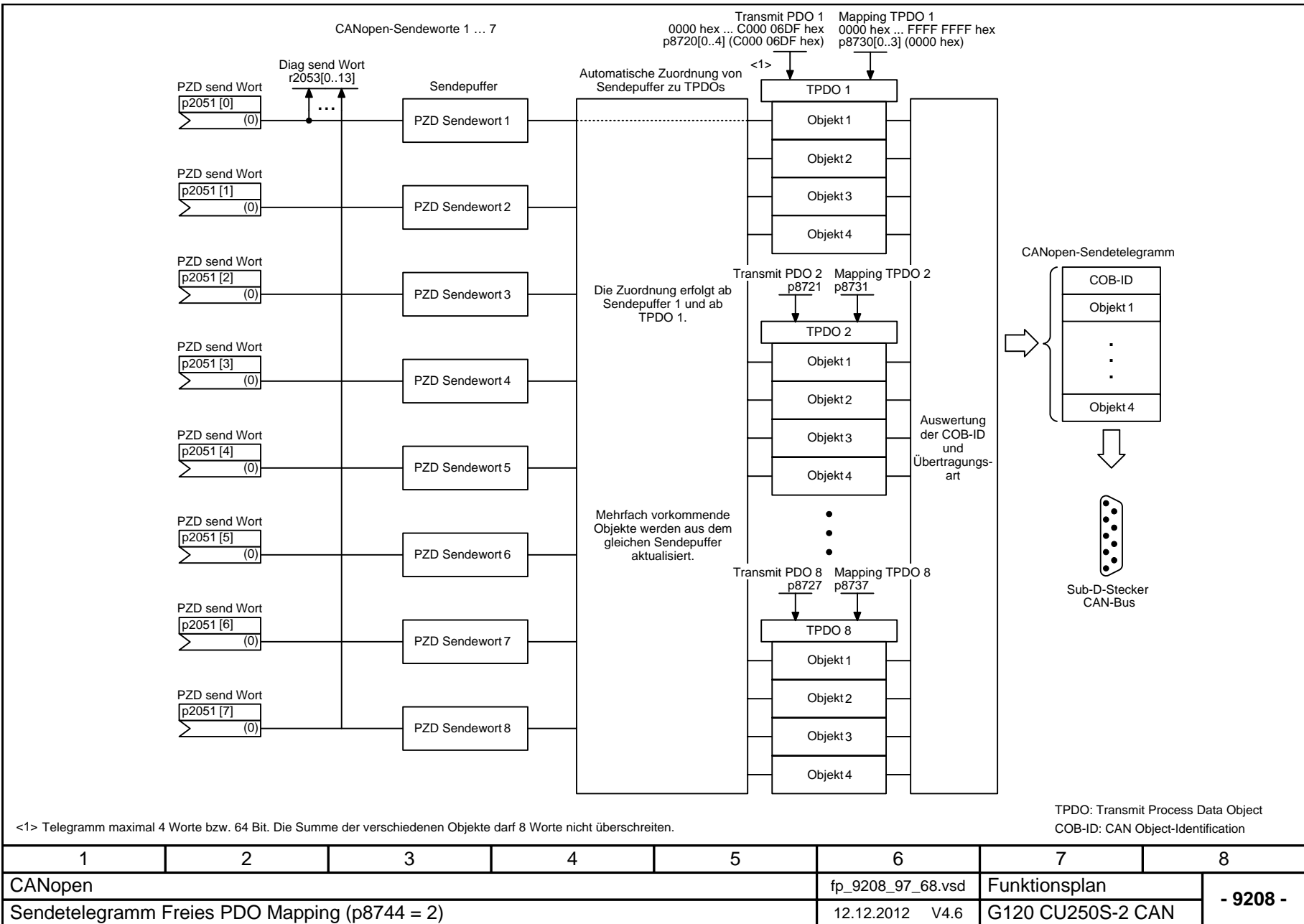
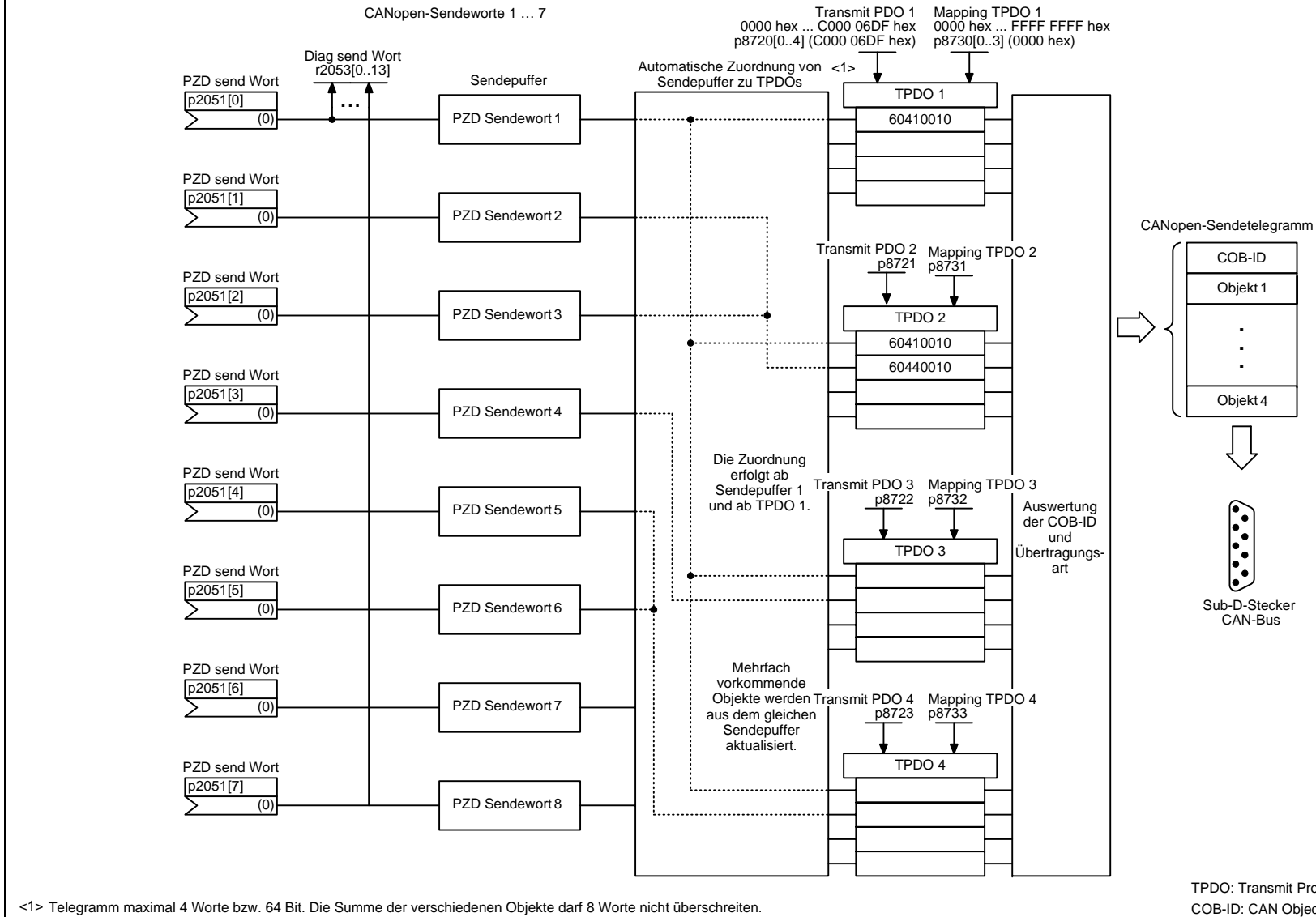


Bild 2-44 9206 – Empfangstelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
CANopen					fp_9206_97_68.vsd	Funktionsplan	
Empfangstelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 CAN	
							- 9206 -





1	2	3	4	5	6	7	8
CANopen					fp_9210_97_68.vsd	Funktionsplan	
Sendelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 CAN	
							- 9210 -

Bild 2-46 9210 – Sendelegramm Predefined Connection Set (p8744 = 1)

Signalziele für Steuerwort CANopen (r8795)				
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter <1>	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel
STW1.0	↗ = EIN (Impulsfreigabe möglich) 0 = AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung und Einschaltbereit)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Steuerwerk
STW1.1	1 = Kein Austrudeln aktivieren (Freigabe möglich) 0 = Austrudeln aktivieren (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Steuerwerk
STW1.2	1 = Kein Schnellhalt aktivieren (Freigabe möglich) 0 = Schnellhalt aktivieren (AUS3-Rampe p1135, dann Impulslöschung, Einschaltsperr)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Steuerwerk
STW1.3	1 = Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich) 0 = Betrieb sperren (Impulse löschen)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Steuerwerk
STW1.4	1 = Hochlaufgeber freigeben 0 = Hochlaufgeber sperren	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3070]
STW1.5	1 = Hochlaufgeber fortsetzen 0 = Hochlaufgeber einfrieren	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3070]
STW1.6	1 = Drehzahlsollwert freigeben 0 = Drehzahlsollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3070]
STW1.7	↗ = Störung quittieren	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]
STW1.8	1 = Halt	<2> <3>	-	[3070]
STW1.9	Reserviert	-	-	-
STW1.10	Reserviert	-	-	-
STW1.11	Frei verschaltbar	pxxxx[y] = r2090.11	-	-
STW1.12	Frei verschaltbar	pxxxx[y] = r2090.12	-	-
STW1.13	Frei verschaltbar	pxxxx[y] = r2090.13	-	-
STW1.14	Frei verschaltbar	pxxxx[y] = r2090.14	-	-
STW1.15	Frei verschaltbar	pxxxx[y] = r2090.15	-	-

<1> Je nach Position des CANopen-Steuerwortes in p8750 ändert sich die Nummer des zu verbindenden Binektors.
 <2> Nicht bei der automatischen Steuerwortverschaltung (p8790) berücksichtigt.
 <3> Verschaltung über p8791

1	2	3	4	5	6	7	8
CANopen					fp_9220_97_68.vsd	Funktionsplan	
Steuerwort CANopen					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 CAN	
							- 9220 -

Bild 2-47 9220 – Steuerwort CANopen

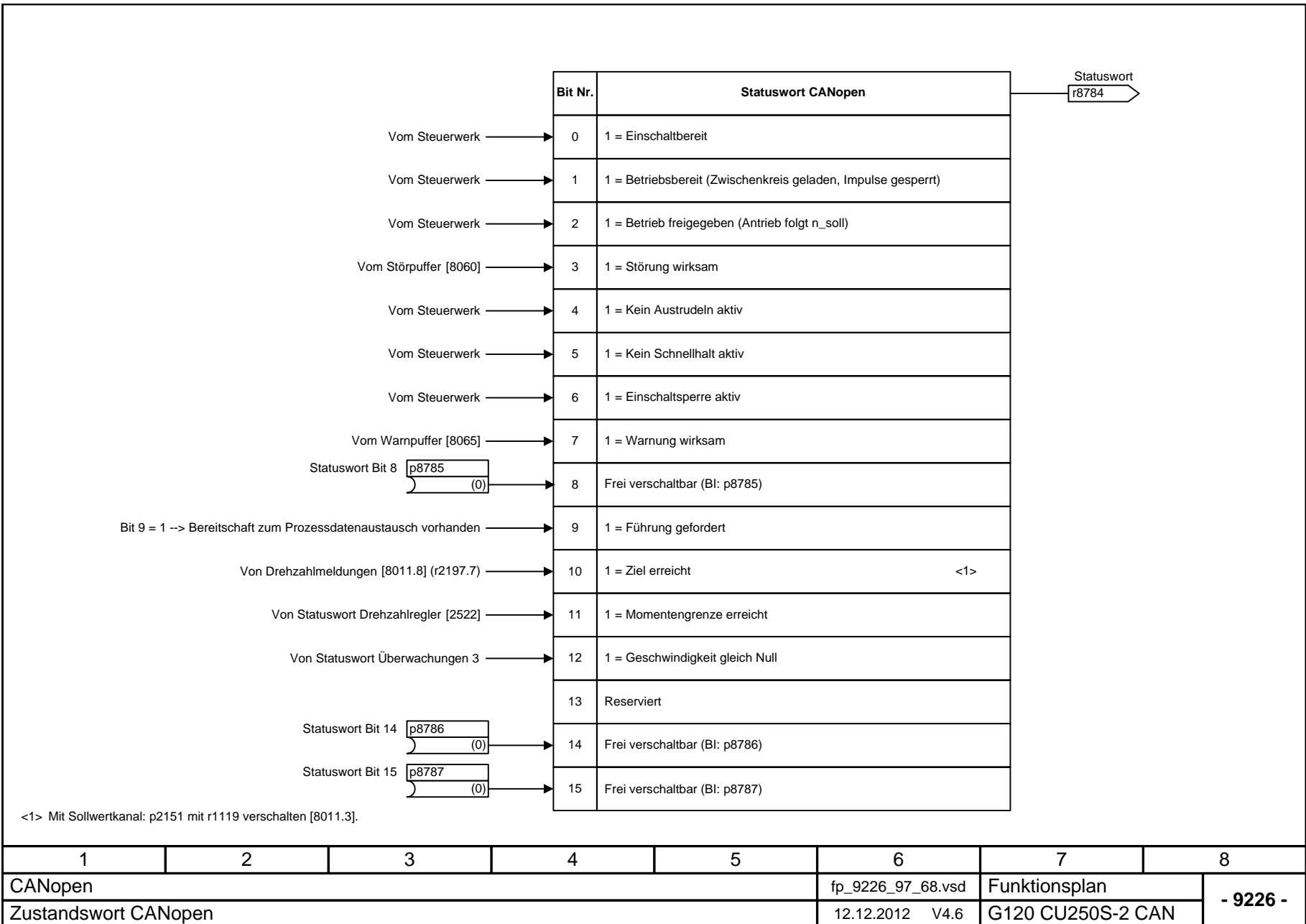


Bild 2-48 9226 – Zustandswort CANopen

2.8 Kommunikation Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)

Funktionspläne

9310 – Konfiguration, Adressen und Diagnose	2-1172
9342 – STW1 Steuerwort-Verschaltung	2-1173
9352 – ZSW1 Zustandswort-Verschaltung	2-1174
9360 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)	2-1175
9370 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)	2-1176
9372 – Zustandswort Freie Verschaltung	2-1177

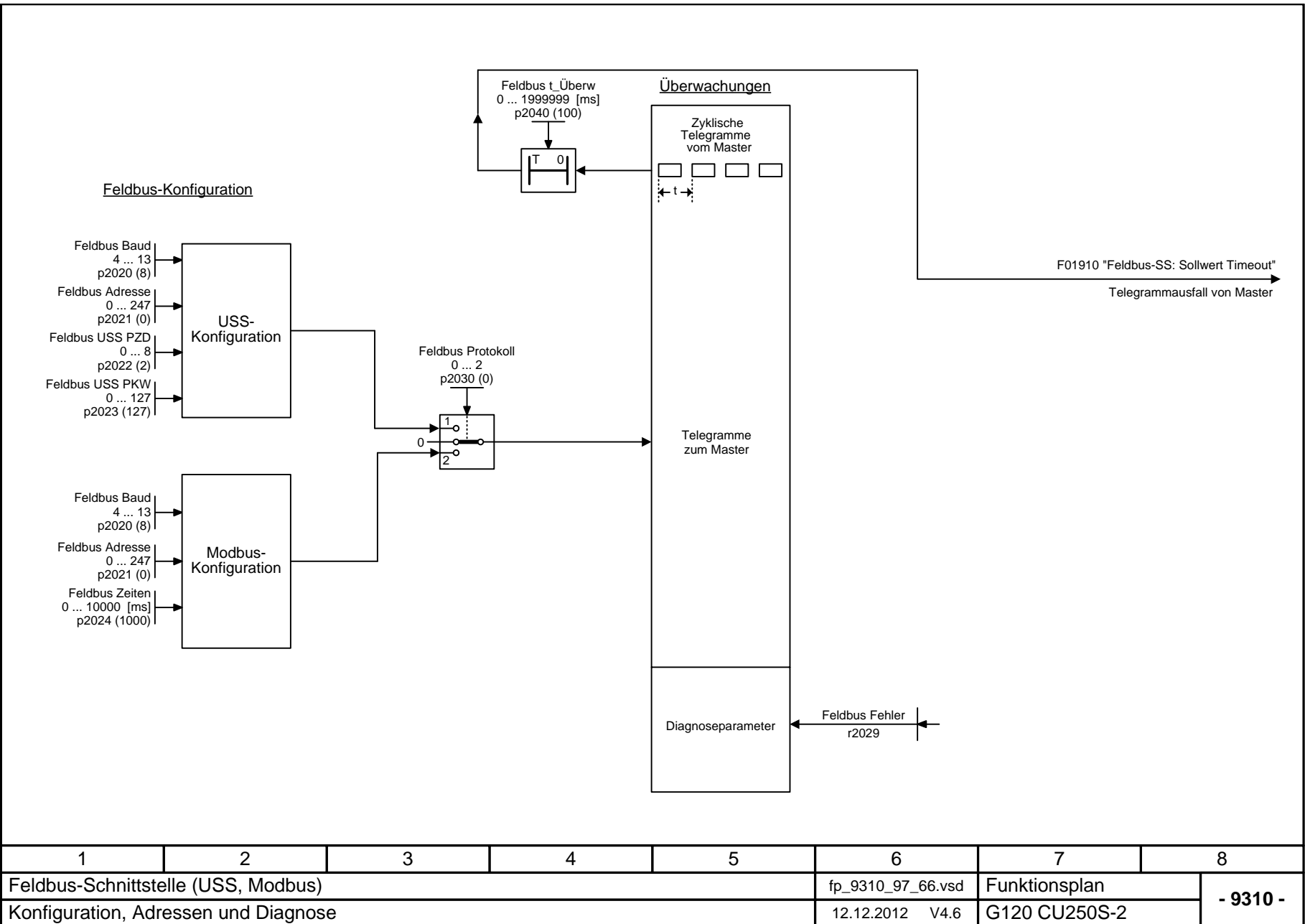


Bild 2-49 9310 – Konfiguration, Adressen und Diagnose

Signalziele für Feldbus-STW1					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert
STW1.0	↗ = EIN (Impulsfreigabe möglich) 0 = AUS1 (Abbremsen mit Hochlaufgeber, dann Impulslöschung und Einschaltbereit)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.1	1 = Kein AUS2 (Freigabe möglich) 0 = AUS2 (Sofortige Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.2	1 = Kein AUS3 (Freigabe möglich) 0 = AUS3 (Abbremsen mit AUS3-Rampe p1135, dann Impulslöschung und Einschaltsperr)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.3	1 = Betrieb freigeben (Impulsfreigabe möglich) 0 = Betrieb sperren (Impulse löschen)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Steuerwerk	-
STW1.4	1 = Betriebsbedingung (Hochlaufgeber-Freigabe möglich) 0 = Hochlaufgeber sperren (Hochlaufgeberausgang auf Null setzen)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.5	1 = Hochlaufgeber freigeben 0 = Hochlaufgeber stoppen (Hochlaufgeberausgang einfrieren)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060], [3070]	-
STW1.6	1 = Drehzahlsollwert freigeben 0 = Drehzahlsollwert sperren (Hochlaufgebereingang auf Null setzen)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060], [3070], [3080]	-
STW1.7	↗ = Störungen quittieren	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserviert	-	-	-	-
STW1.9	Reserviert	-	-	-	-
STW1.10	1 = Führung durch PLC <1>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Richtungsumkehr <2>	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	Reserviert	-	-	-	-
STW1.13	1 = Motorpotenziometer höher	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	1 = Motorpotenziometer tiefer	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	Reserviert	-	-	-	-

<1> Im STW1 muss Bit 10 gesetzt sein, damit der Antrieb die Prozessdaten (PZD) annimmt.

<2> Die Richtungsumkehr kann gesperrt sein. Siehe p1110 und p1111.

1	2	3	4	5	6	7	8
Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)					fp_9342_97_62.vsd	Funktionsplan	- 9342 -
STW1 Steuerwort-Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	

Bild 2-50 9342 – STW1 Steuerwort-Verschaltung

Signalquellen für Feldbus-ZSW1					
Signal	Bedeutung	Verschaltungs- parameter	[Funktionsplan] Internes Steuerwort	[Funktionsplan] Signalziel	Invertiert <1>
ZSW1.0	1 = Einschaltbereit	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.1	1 = Betriebsbereit (Zwischenkreis geladen, Impulse gesperrt)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.2	1 = Betrieb freigegeben (Antrieb folgt n_soll)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.3	1 = Störung wirksam	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = Kein Austrudeln aktiv (AUS2 inaktiv)	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.5	1 = Kein Schnellhalt aktiv (AUS3 inaktiv)	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.6	1 = Einschaltsperr aktiv	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	Steuerwerk	-
ZSW1.7	1 = Warnung wirksam	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Drehzahl-Soll-Ist-Abweichung in Toleranz t_Aus	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.9	1 = Führung gefordert <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f- oder n-Vergleichswert erreicht/überschritten	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = l- , M- oder P-Grenze nicht erreicht	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[6060]	✓
ZSW1.12	1 = Haltebremse offen	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	1 = Keine Warnung Übertemperatur Motor	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✓
ZSW1.14	1 = Motor dreht vorwärts (n_ist ≥ 0) 0 = Motor dreht rückwärts (n_ist < 0)	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.15	1 = Keine Warnung thermische Überlast Leistungsteil	p2080[15] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✓

<1> Das ZSW1 wird über Binector-Konnektor-Wandler (BI: p2080[0...15], Invertierung: p2088[0].0...p2088[0].15) gebildet.
<2> Der Antrieb ist bereit zur Übernahme.

1	2	3	4	5	6	7	8
Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)					fp_9352_97_62.vsd	Funktionsplan	
ZSW1 Zustandswort-Verschaltung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
- 9352 -							

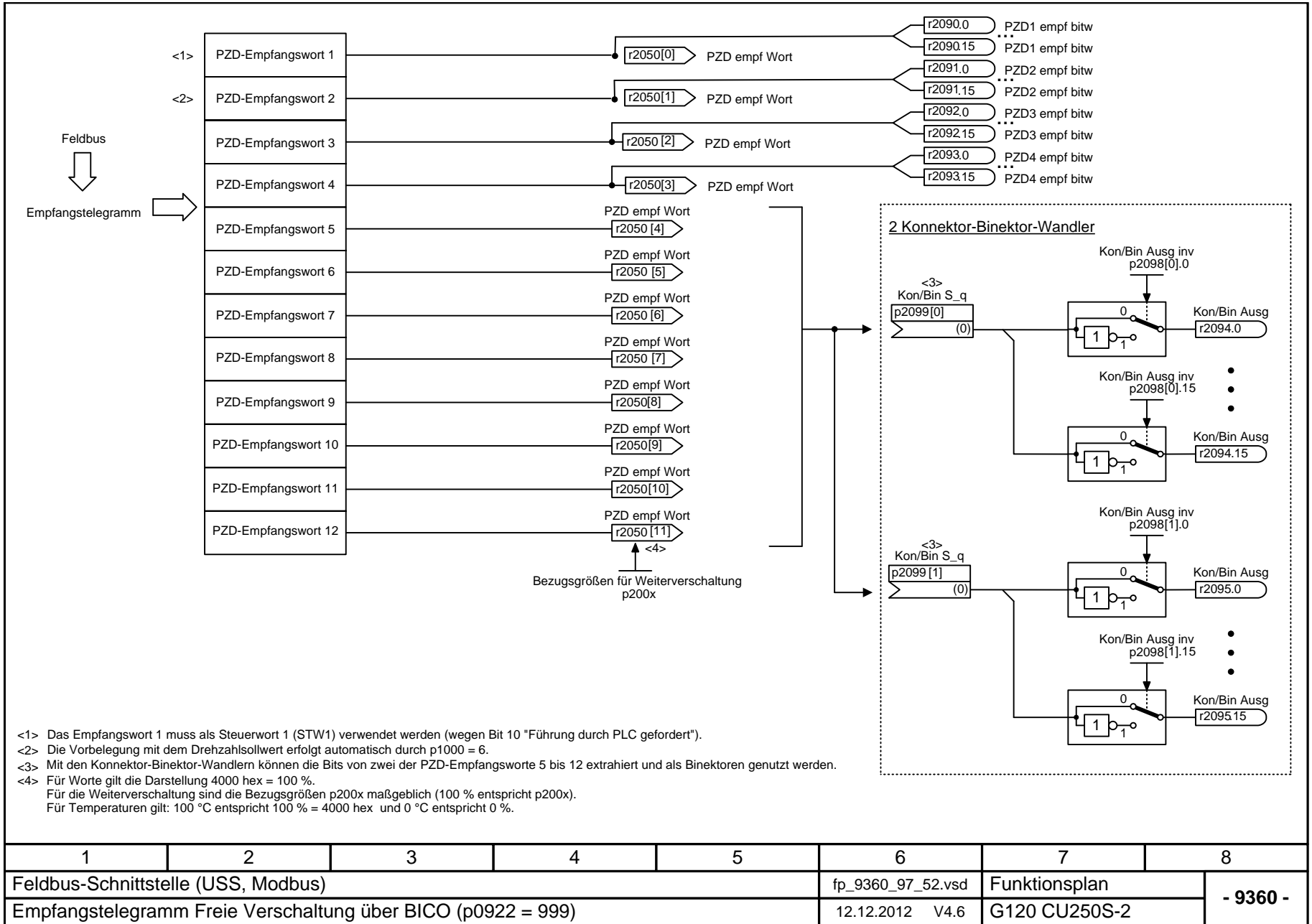
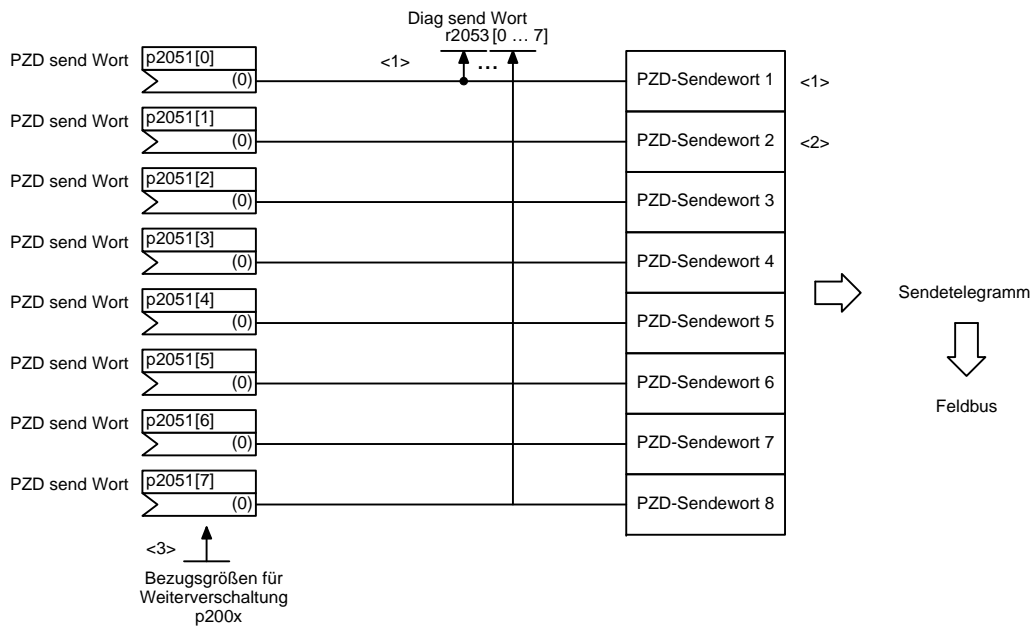


Bild 2-52 9360 – Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)



- <1> Das Sendewort 1 muss als Zustandswort 1 (ZSW1) verwendet werden.
- <2> Die Vorbelegung mit dem Drehzahlsollwert erfolgt automatisch durch p1000 = 6.
- <3> Physikalische Wortgrößen werden ins Telegramm als bezogene Größen eingefügt. Dabei sind p200x als Bezugsgrößen maßgeblich (Telegramminhalt = 4000 hex, wenn die Eingangsgröße den Wert p200x hat).
Für Temperaturen gilt: 100 °C entspricht 100 % = 4000 hex, und 0 °C entspricht 0 %.

Bild 2-53 9370 – Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)

1	2	3	4	5	6	7	8
Feldbus-Schnittstelle (USS, Modbus)					fp_9370_97_62.vsd	Funktionsplan	
Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 9370 -

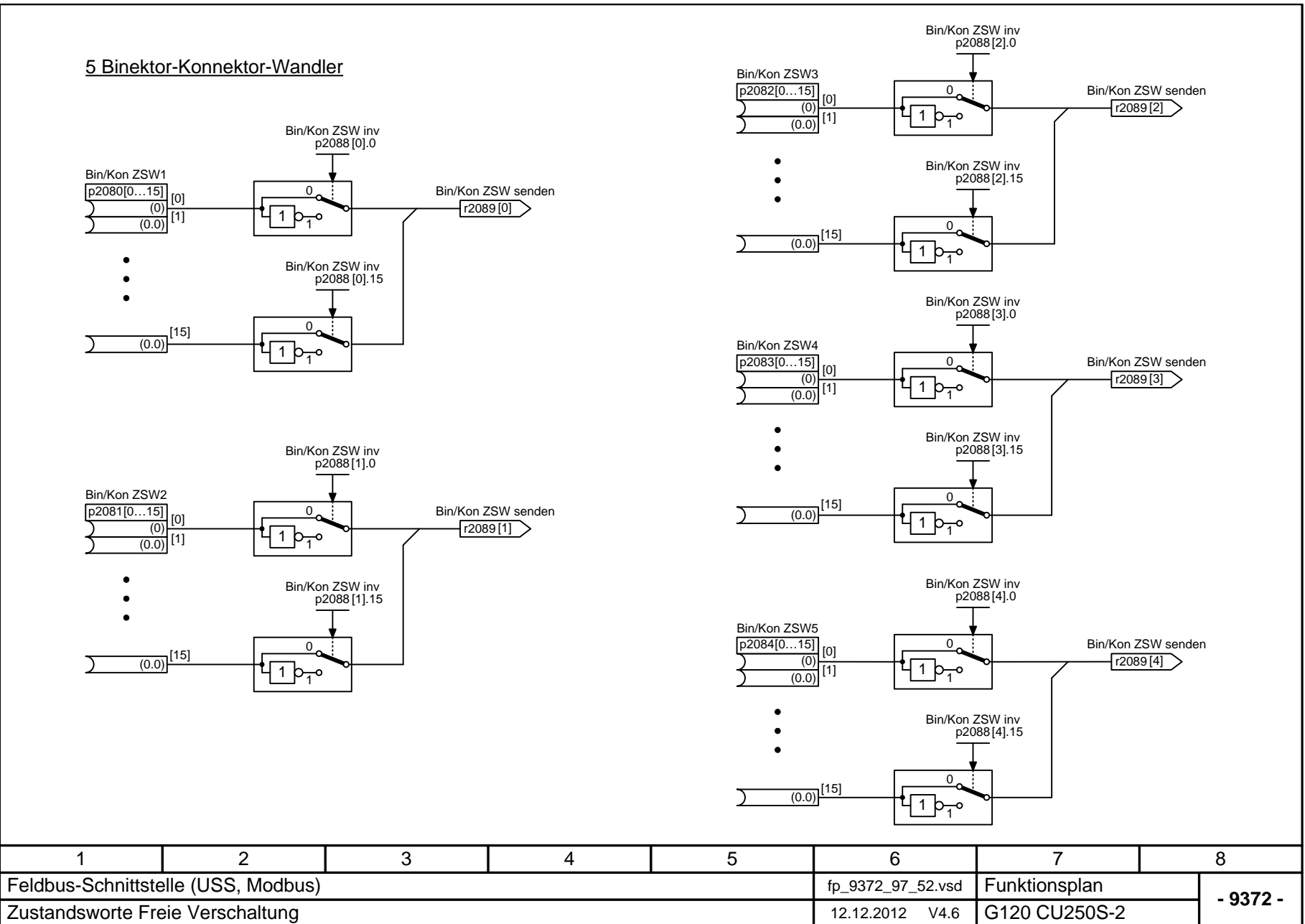


Bild 2-54 9372 – Zustandswort Freie Verschaltung

2.9 Interne Steuer-/Zustandsworte

Funktionspläne

2500 – Übersicht	2-1179
2501 – Steuerwort Ablaufsteuerung	2-1180
2503 – Zustandswort Ablaufsteuerung	2-1181
2505 – Steuerwort Sollwertkanal	2-1182
2510 – Zustandswort 1 (r0052), (Vektorregelung)	2-1183
2511 – Zustandswort 2 (r0053), (Vektorregelung)	2-1184
2512 – Steuerwort 1 (r0054), (Vektorregelung)	2-1185
2513 – Steuerwort 2 (r0055), (Vektorregelung)	2-1186
2520 – Steuerwort Drehzahlregler	2-1187
2522 – Zustandswort Drehzahlregler	2-1188
2526 – Zustandswort Regelung	2-1189
2530 – Zustandswort Stromregelung	2-1190
2534 – Zustandswort Überwachungen 1	2-1191
2536 – Zustandswort Überwachungen 2	2-1192
2537 – Zustandswort Überwachungen 3	2-1193
2546 – Steuerwort Störungen/Warnungen	2-1194
2548 – Zustandswort Störungen/Warnungen 1 und 2	2-1195
2634 – Ablaufsteuerung - Fehlende Freigaben (Vektorregelung)	2-1196

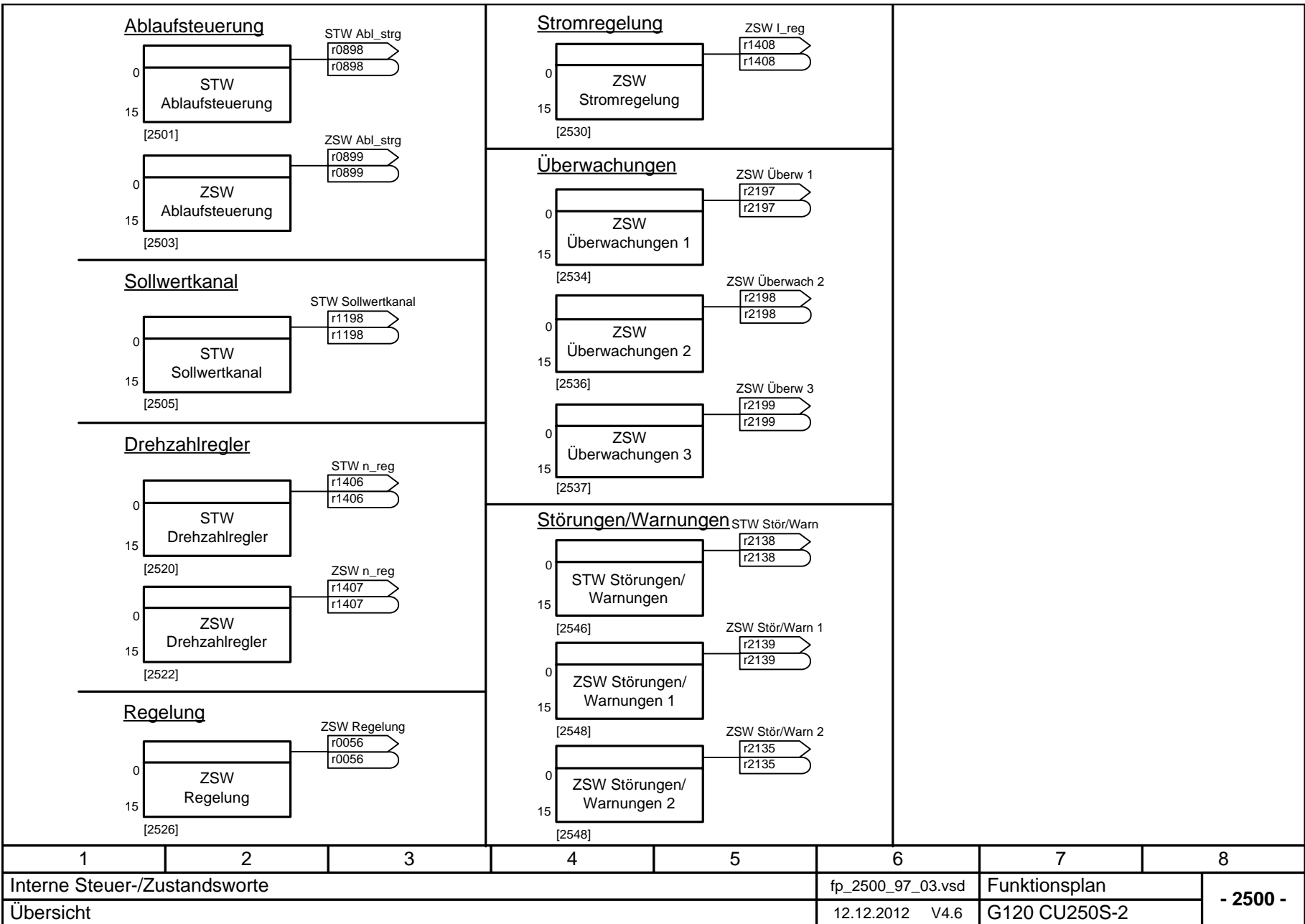


Bild 2-55 2500 – Übersicht

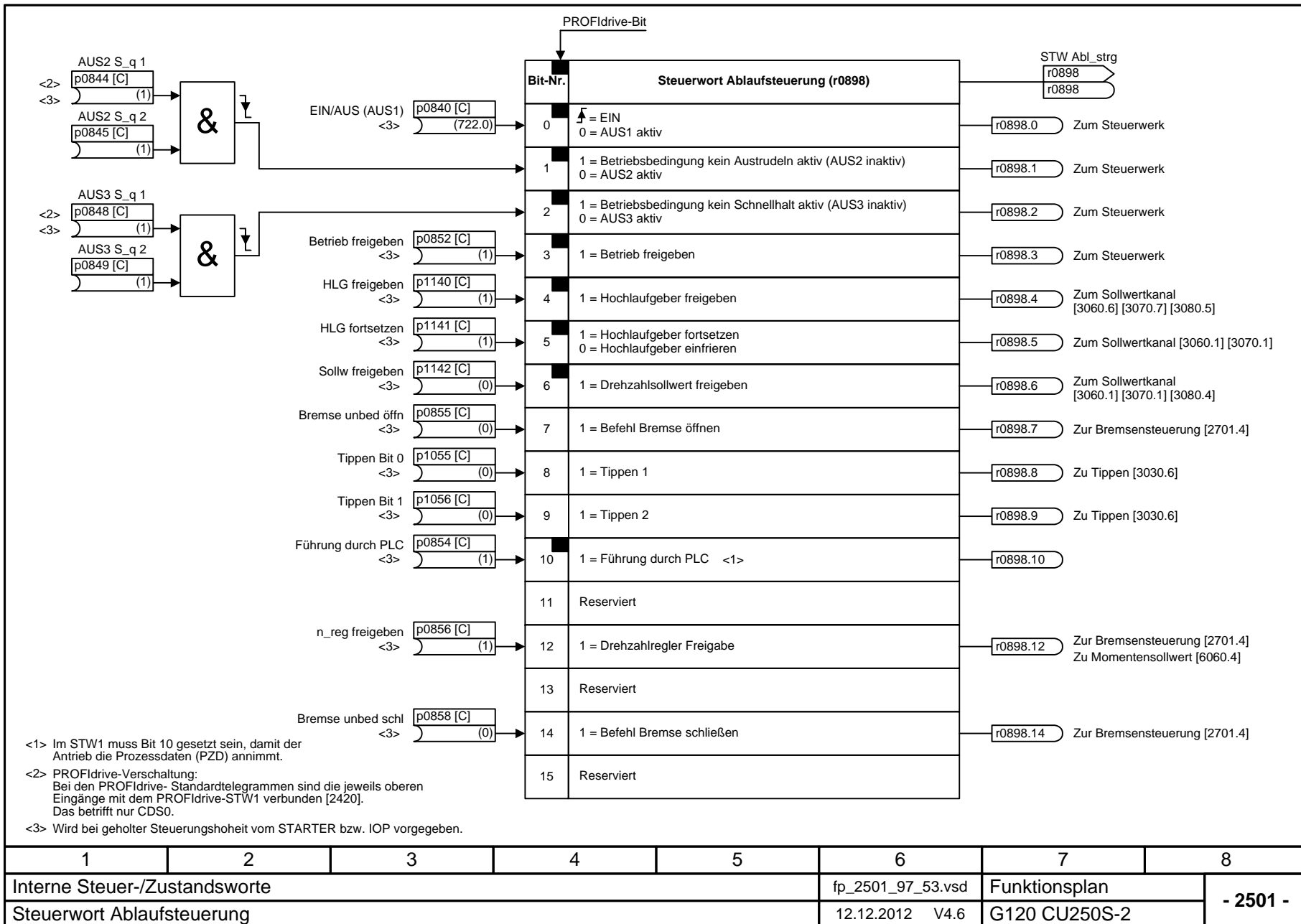
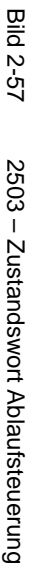


Bild 2-56 2501 – Steuerwort Ablaufsteuerung



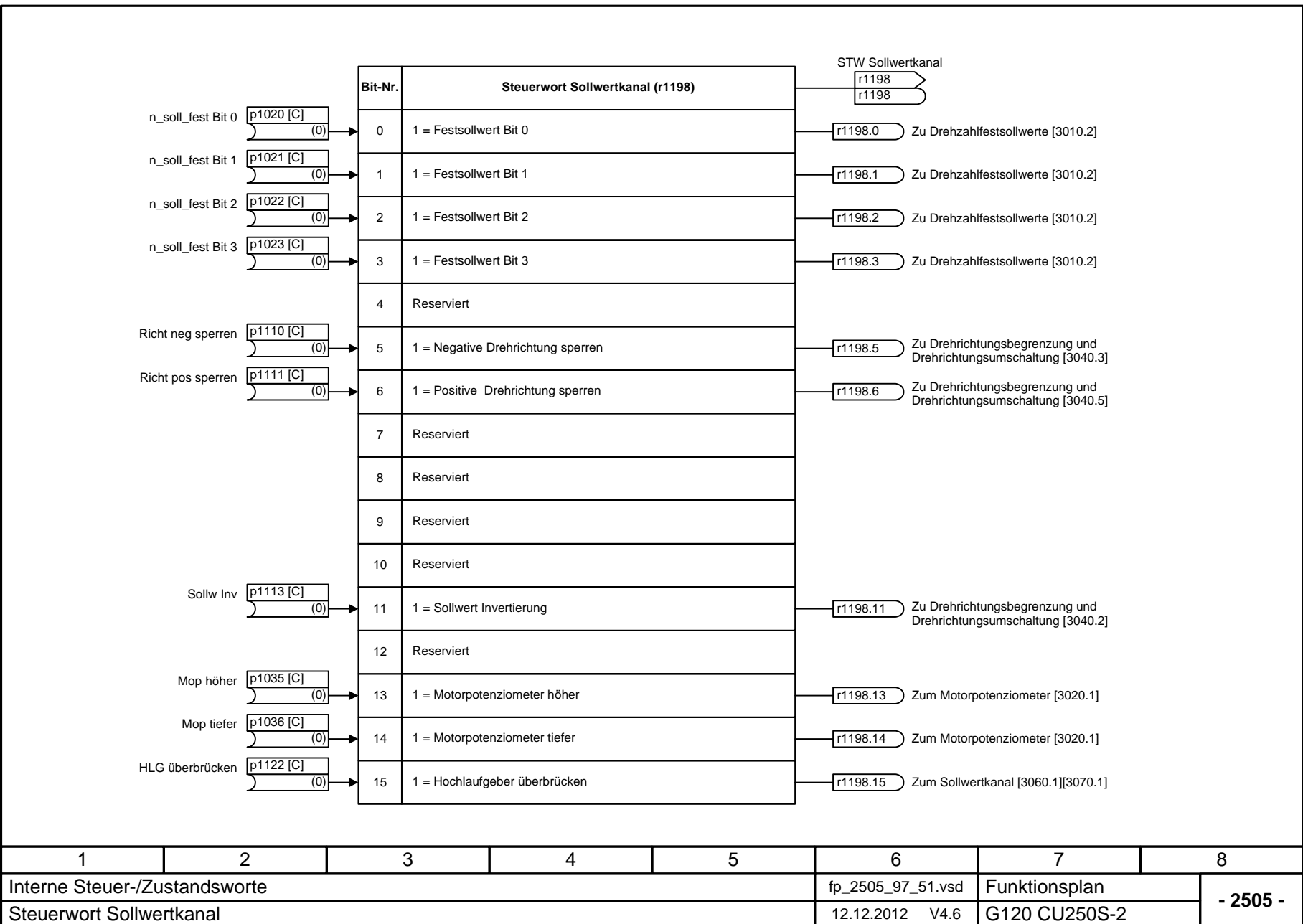
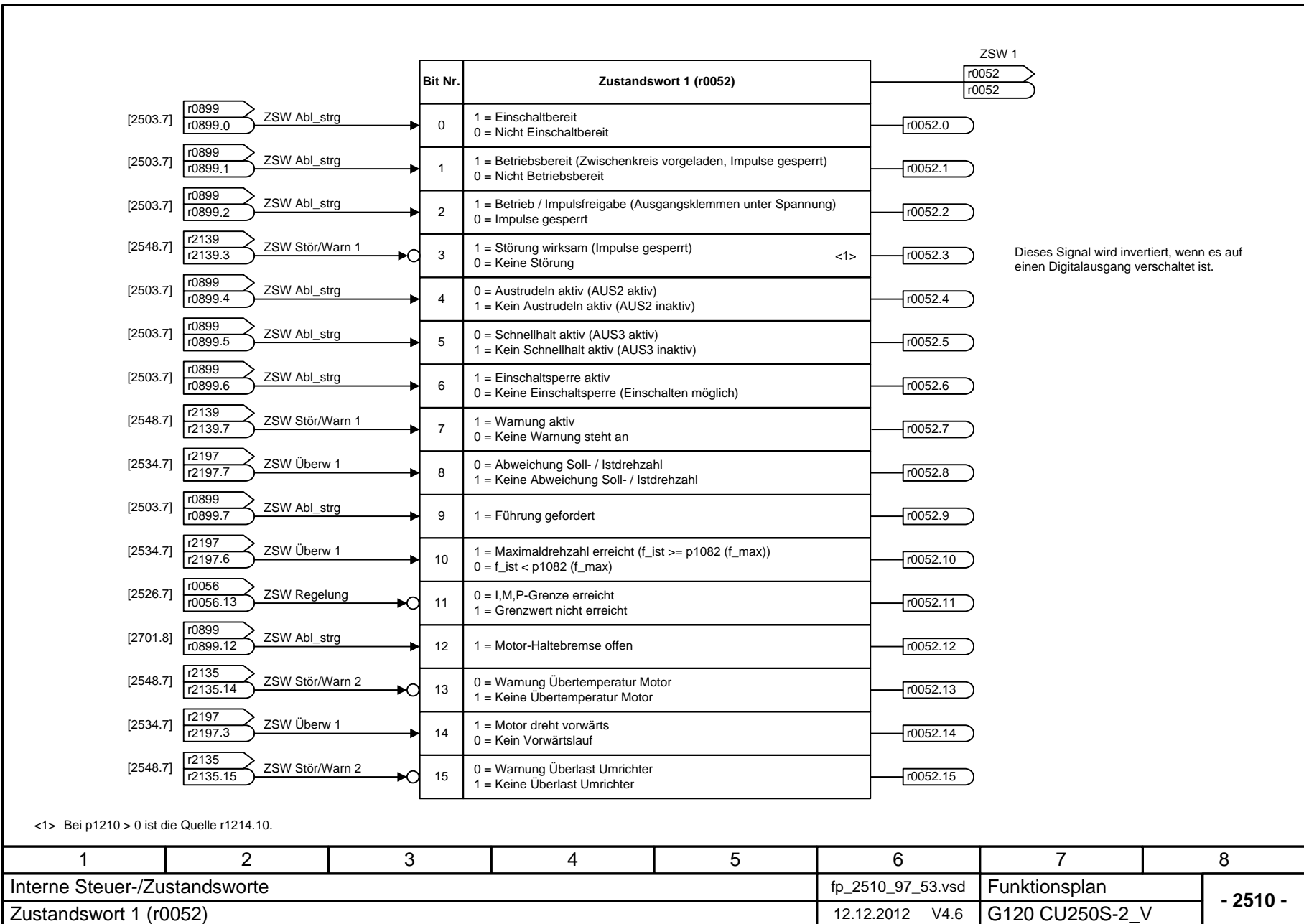


Bild 2-58 2505 – Steuerwort Sollwertkanal



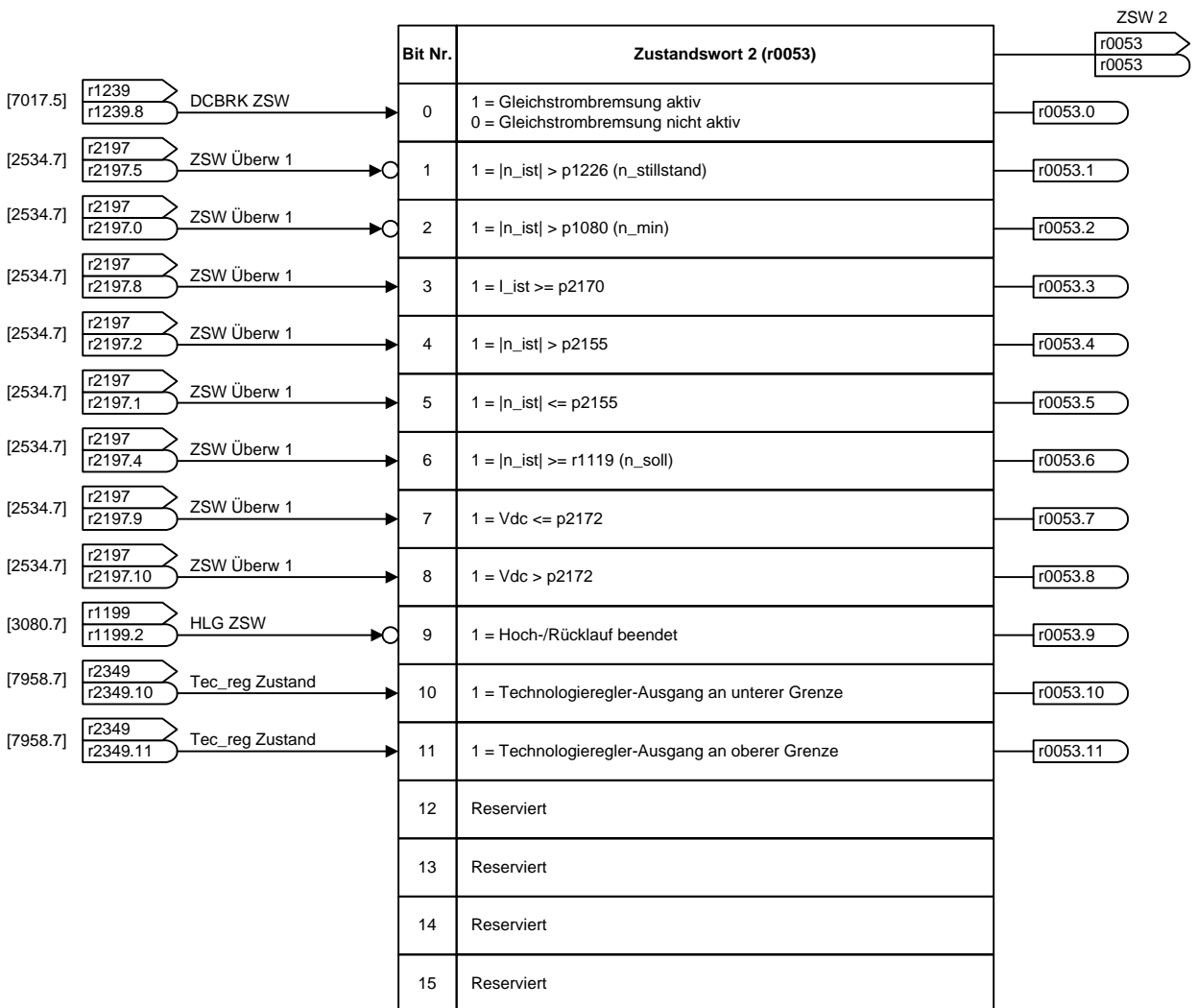


Bild 2-60



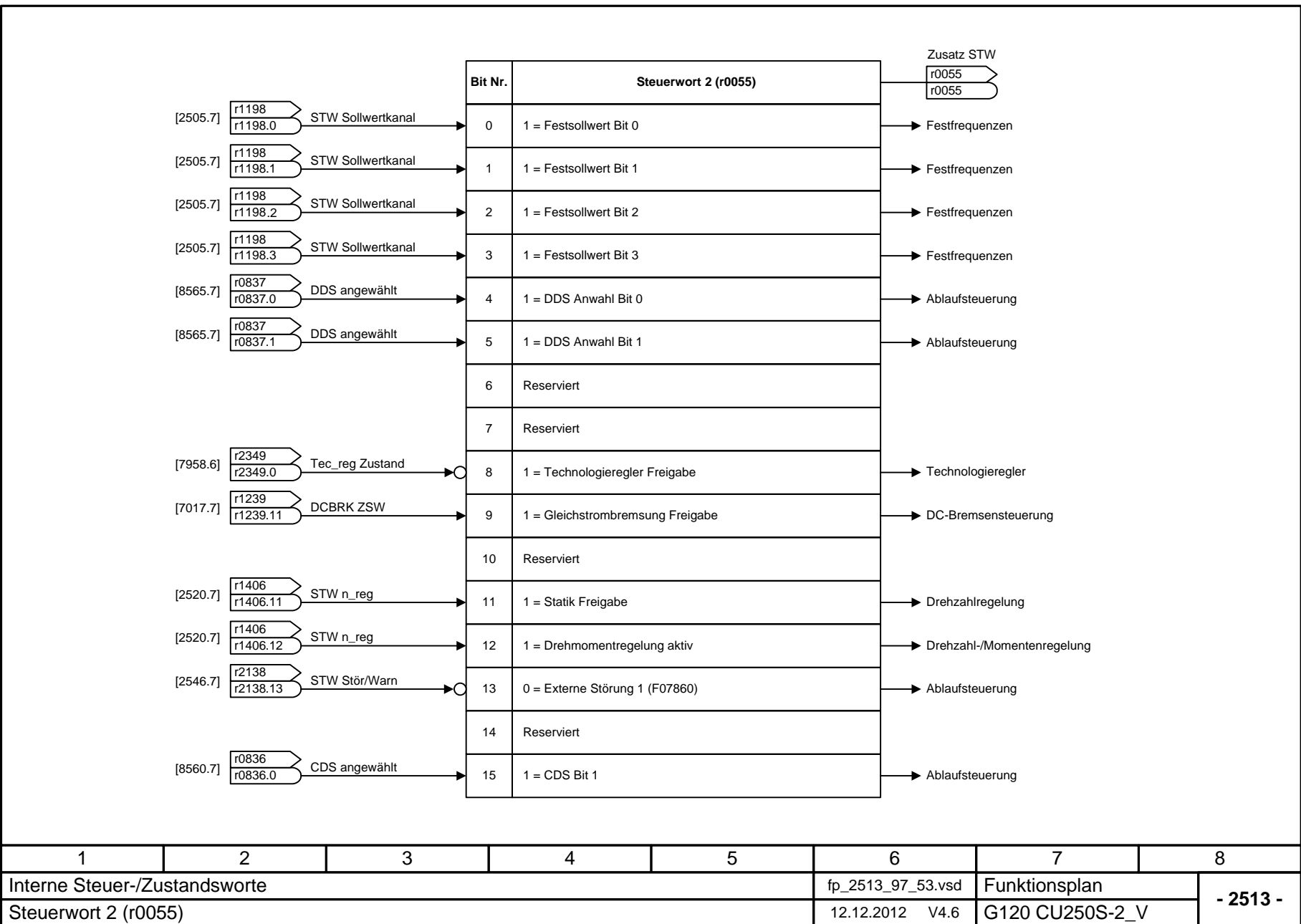


Bild 2-62 2513 – Steuerwort 2 (r0055), (Vektorregelung)

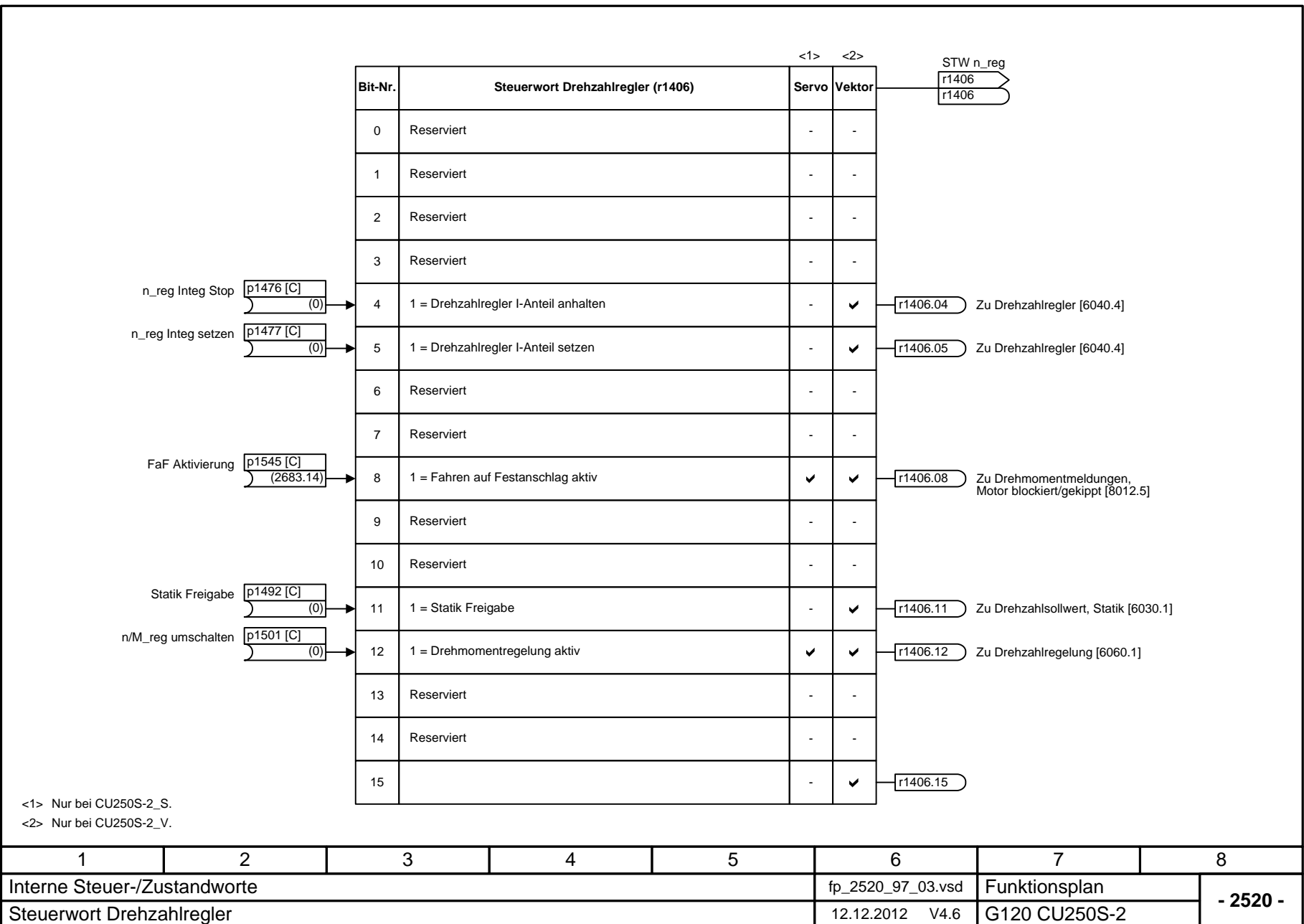


Bild 2-63 2520 – Steuerwort Drehzahlregler

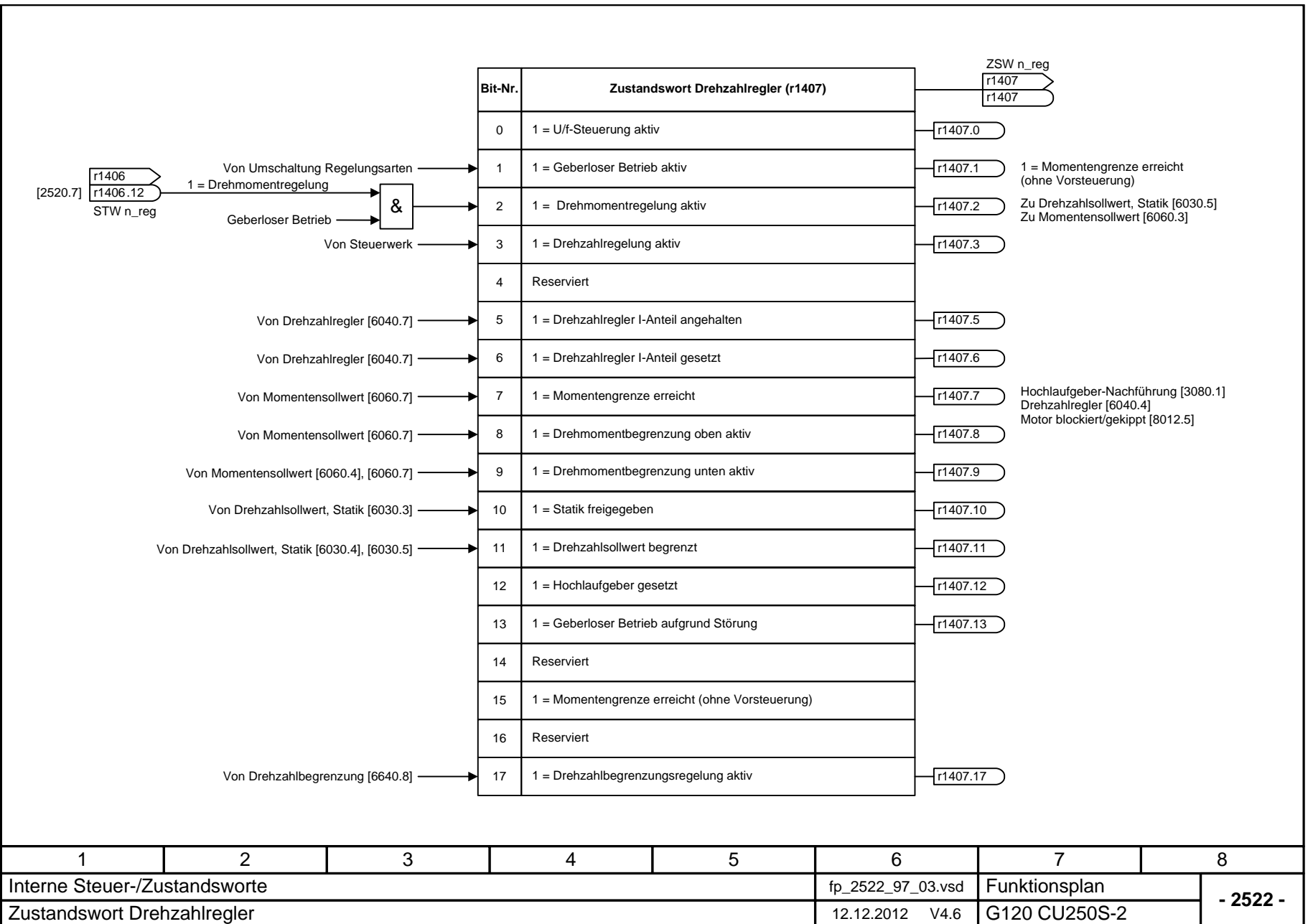


Bild 2-64

2522 – Zustandswort Drehzahlregler

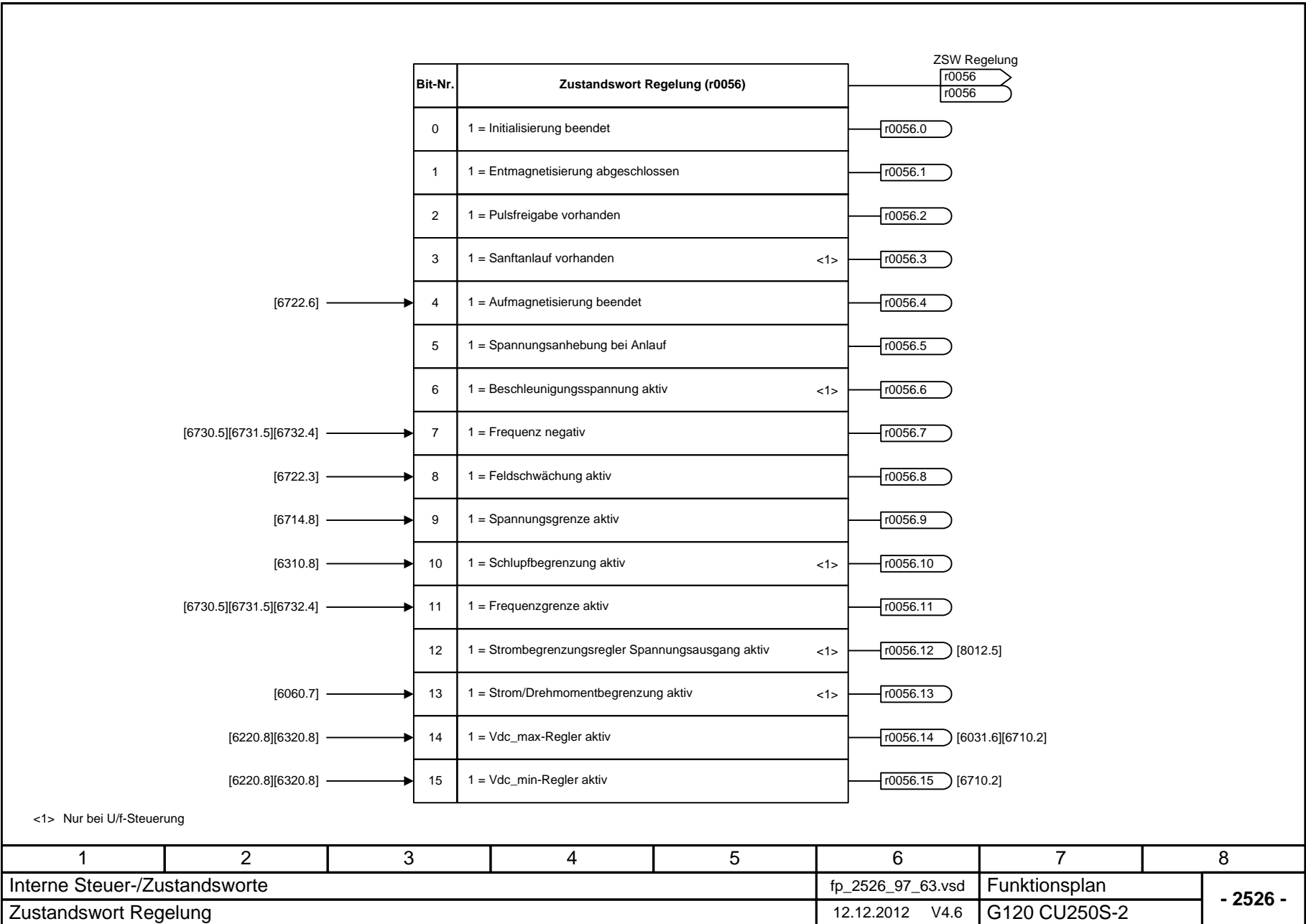


Bild 2-65 2526 – Zustandswort Regelung

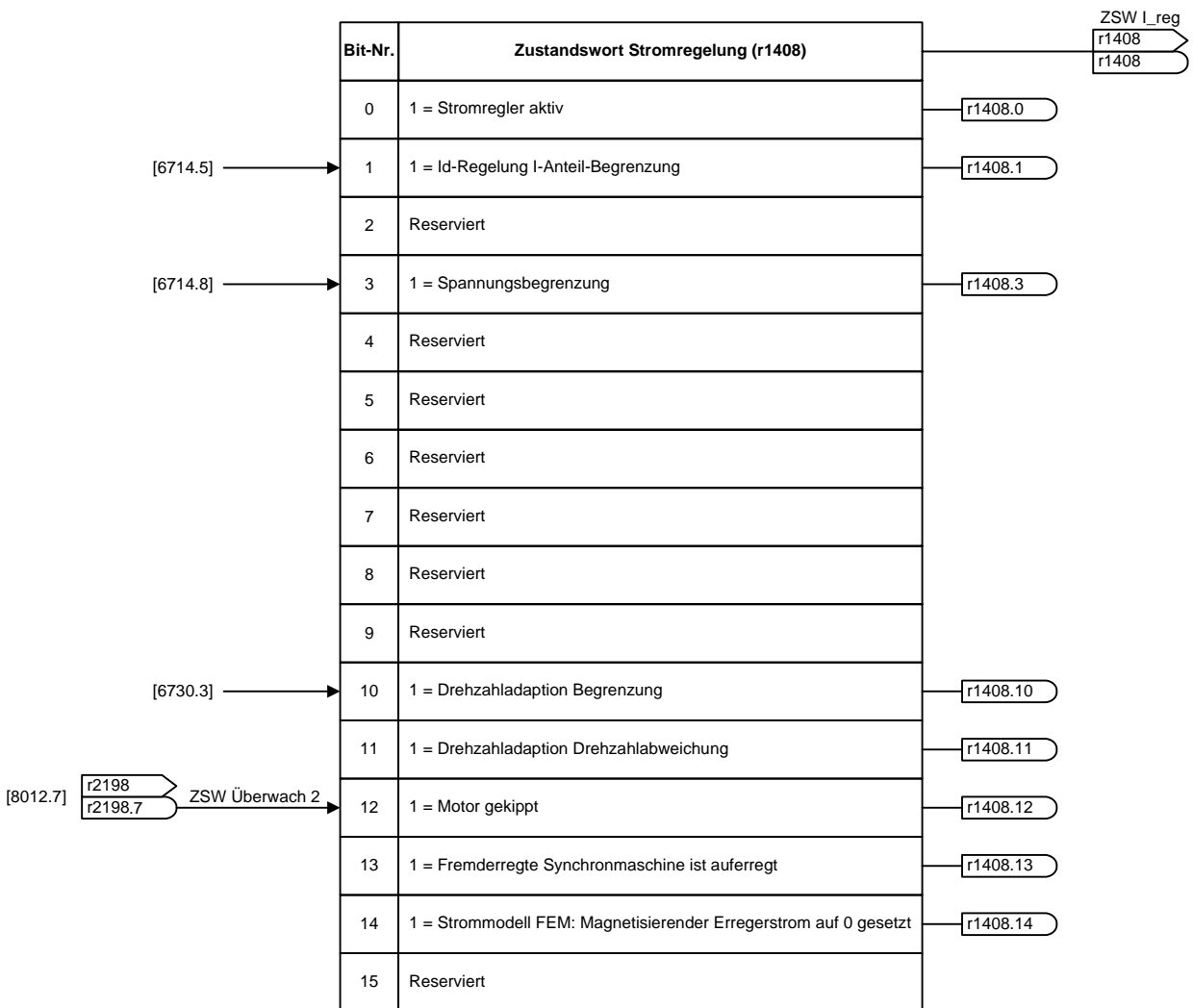


Bild 2-66 2530 – Zustandswort Stromregelung

1	2	3	4	5	6	7	8
Interne Steuer-/Zustandsworte					fp_2530_97_55.vsd	Funktionsplan	
Zustandswort Stromregelung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 2530 -

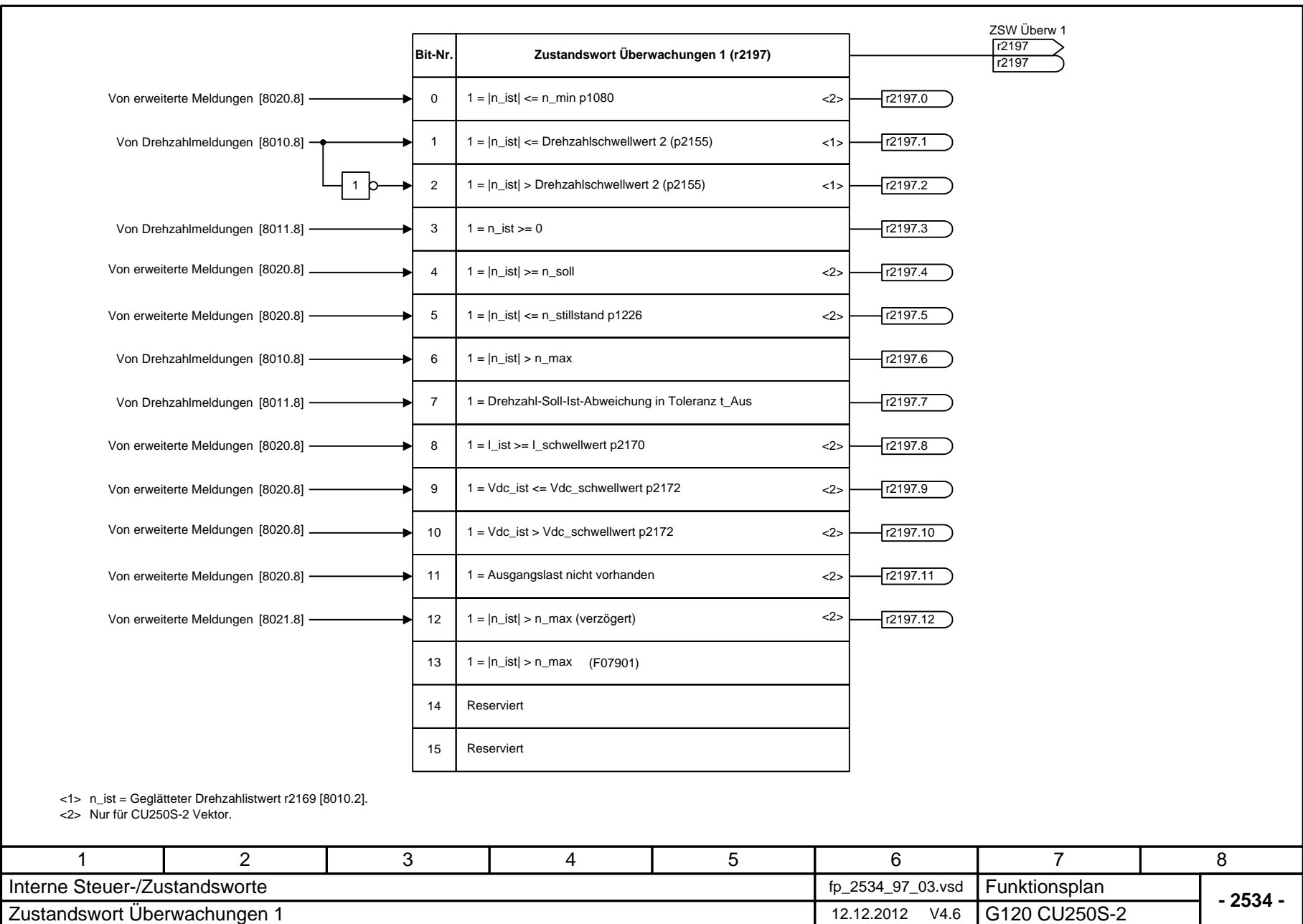
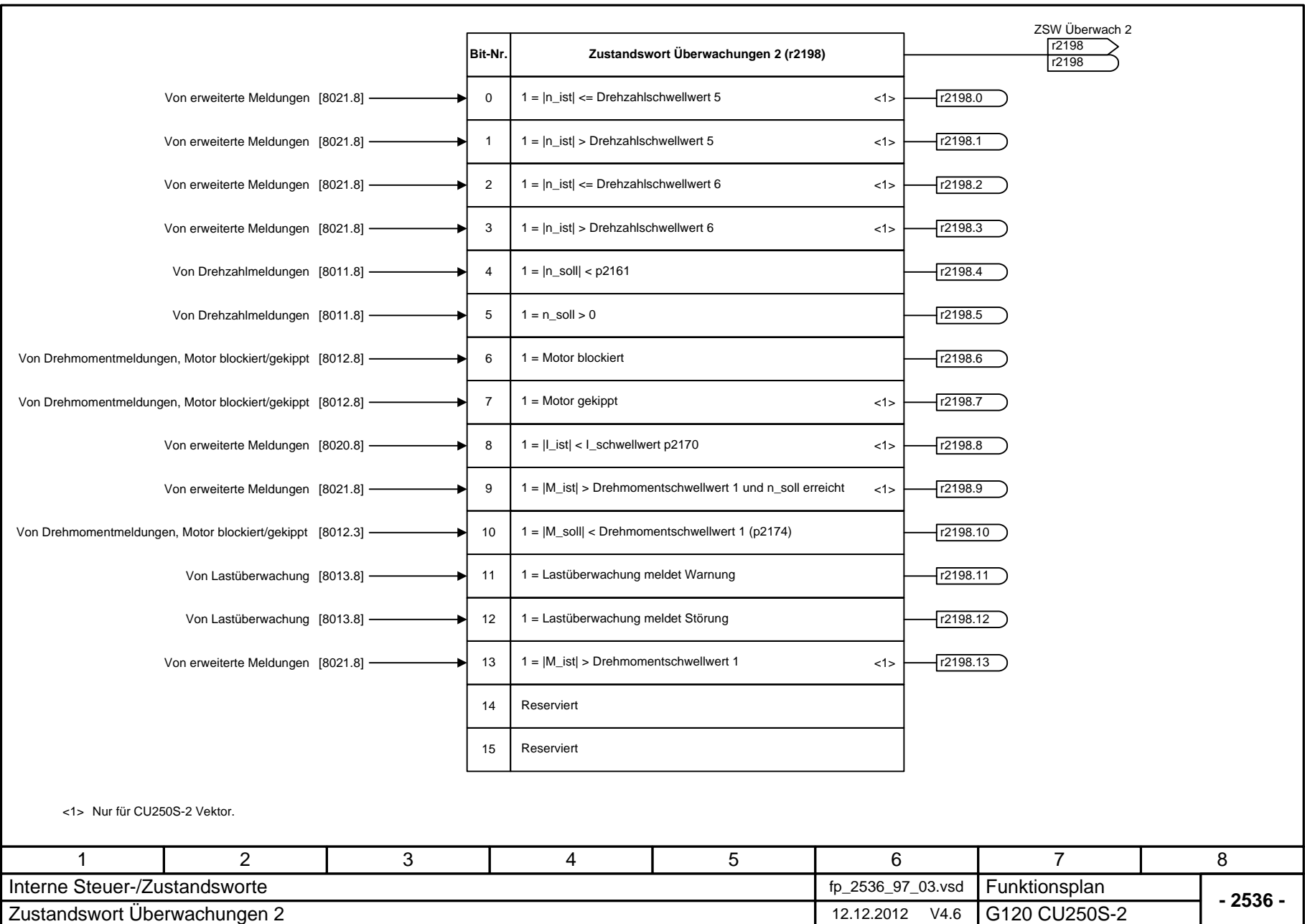


Bild 2-67 2534 – Zustandswort Überwachungen 1



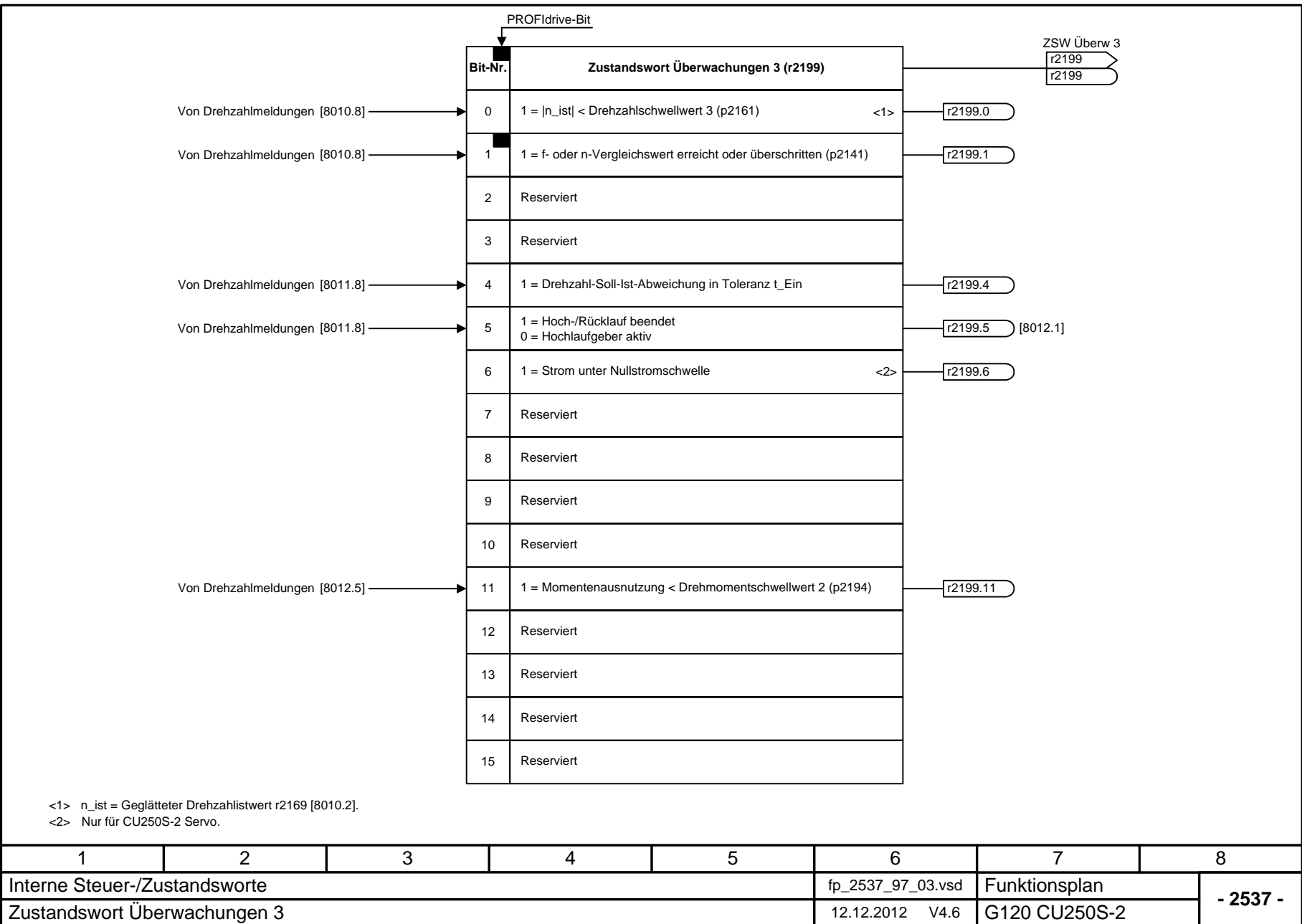


Bild 2-69 2537 – Zustandswort Überwachungen 3

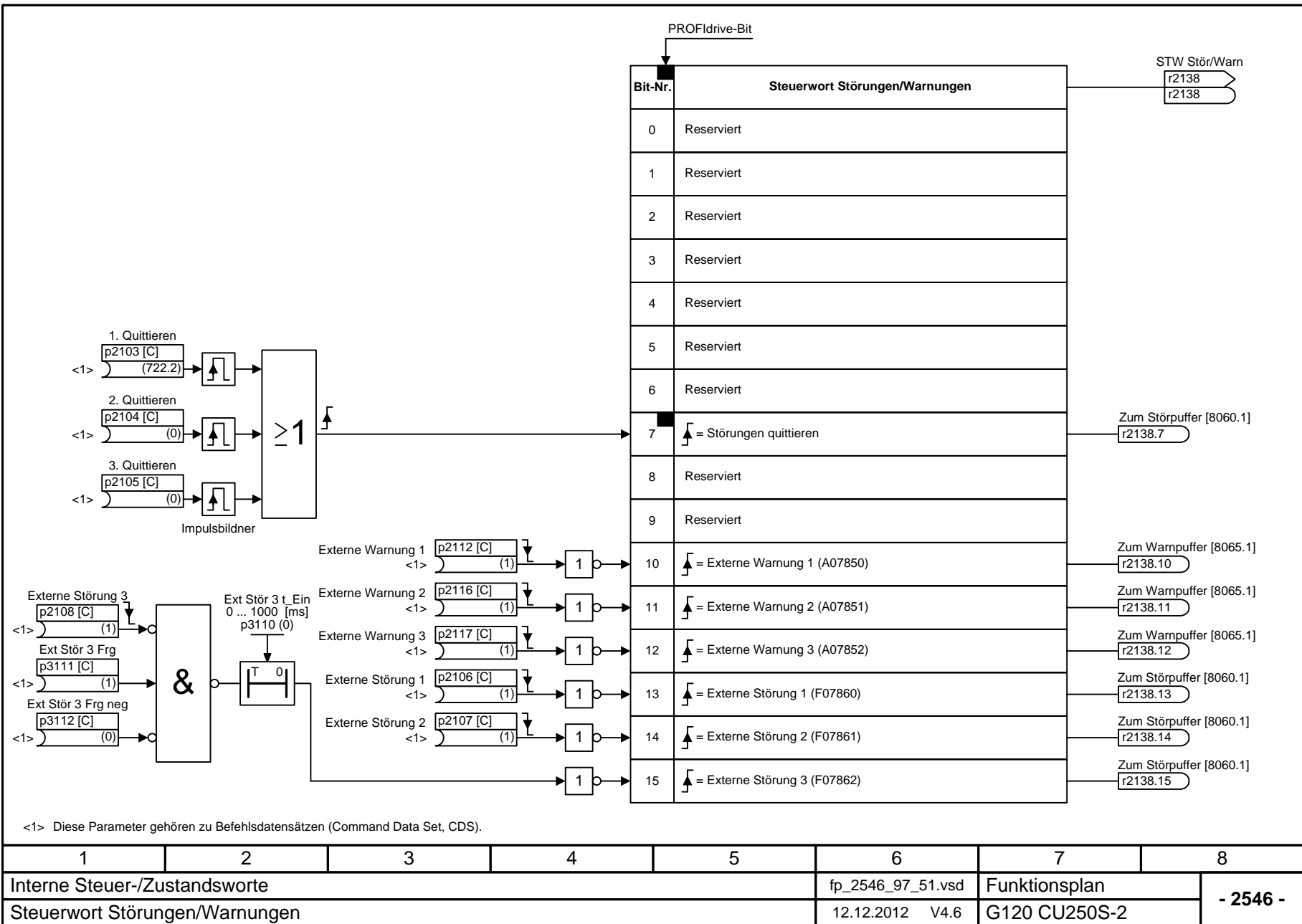


Bild 2-70

2546 – Steuerwort Störungen/Warnungen

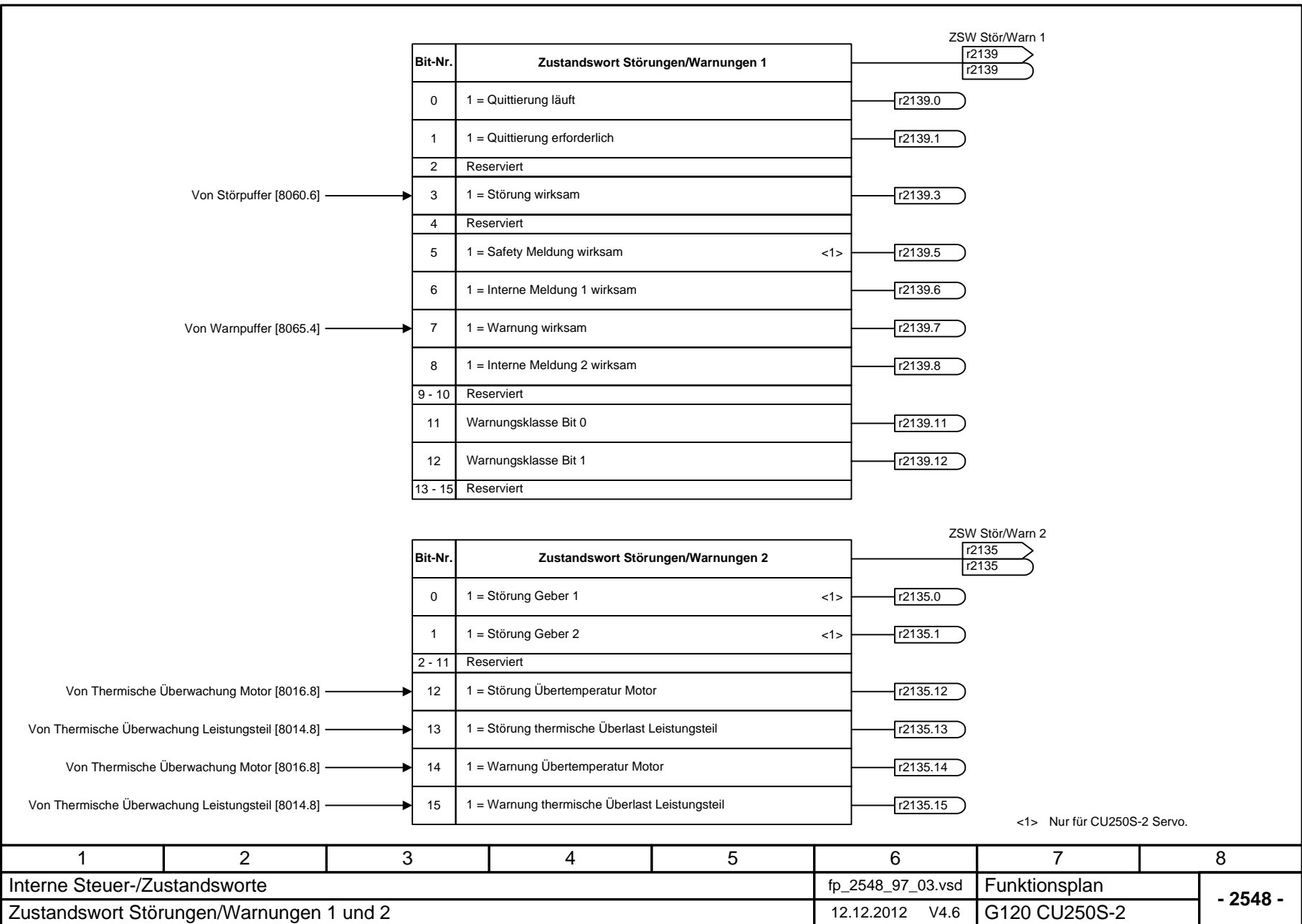


Bild 2-71 2548 – Zustandswort Störungen/Warnungen 1 und 2

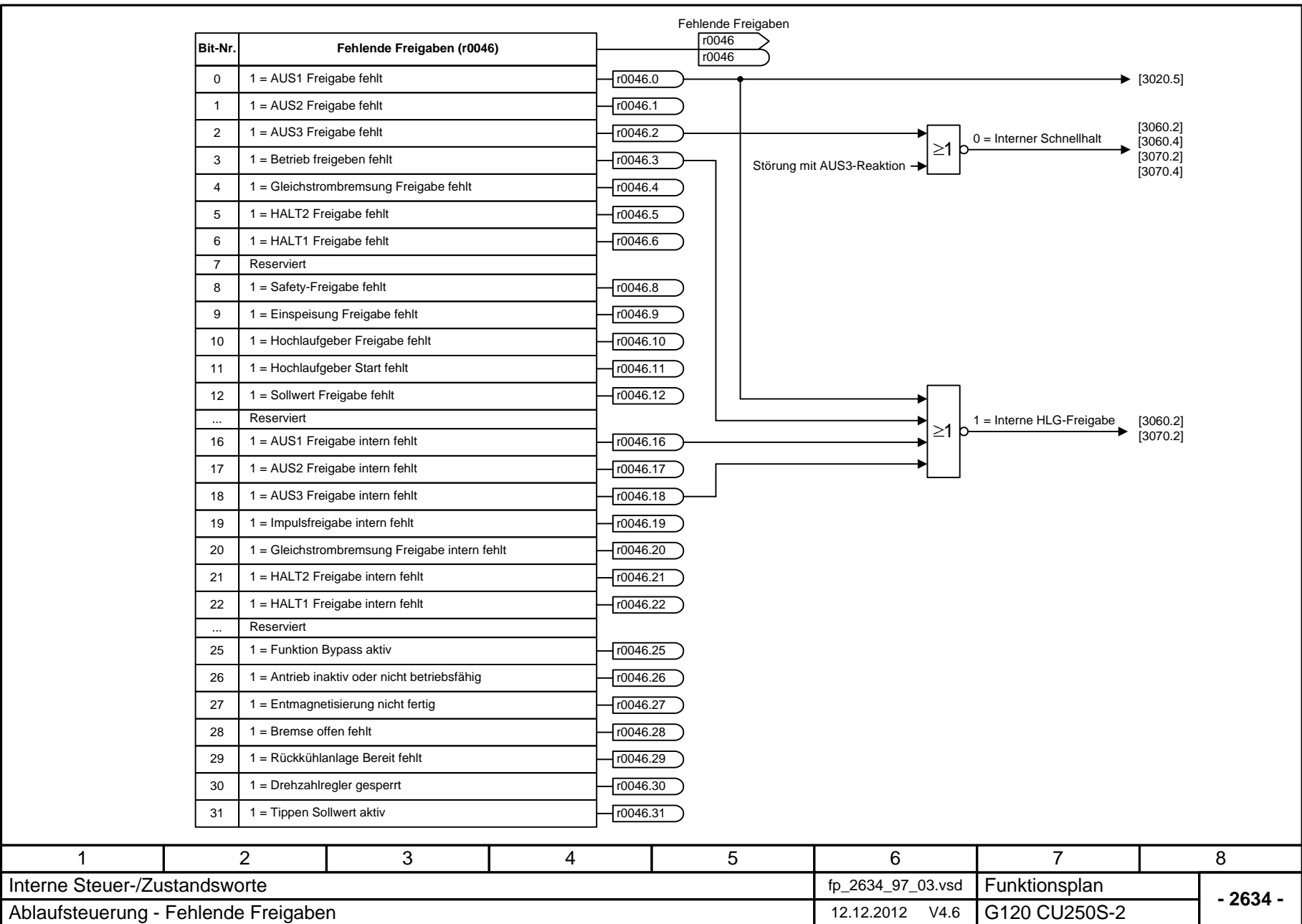
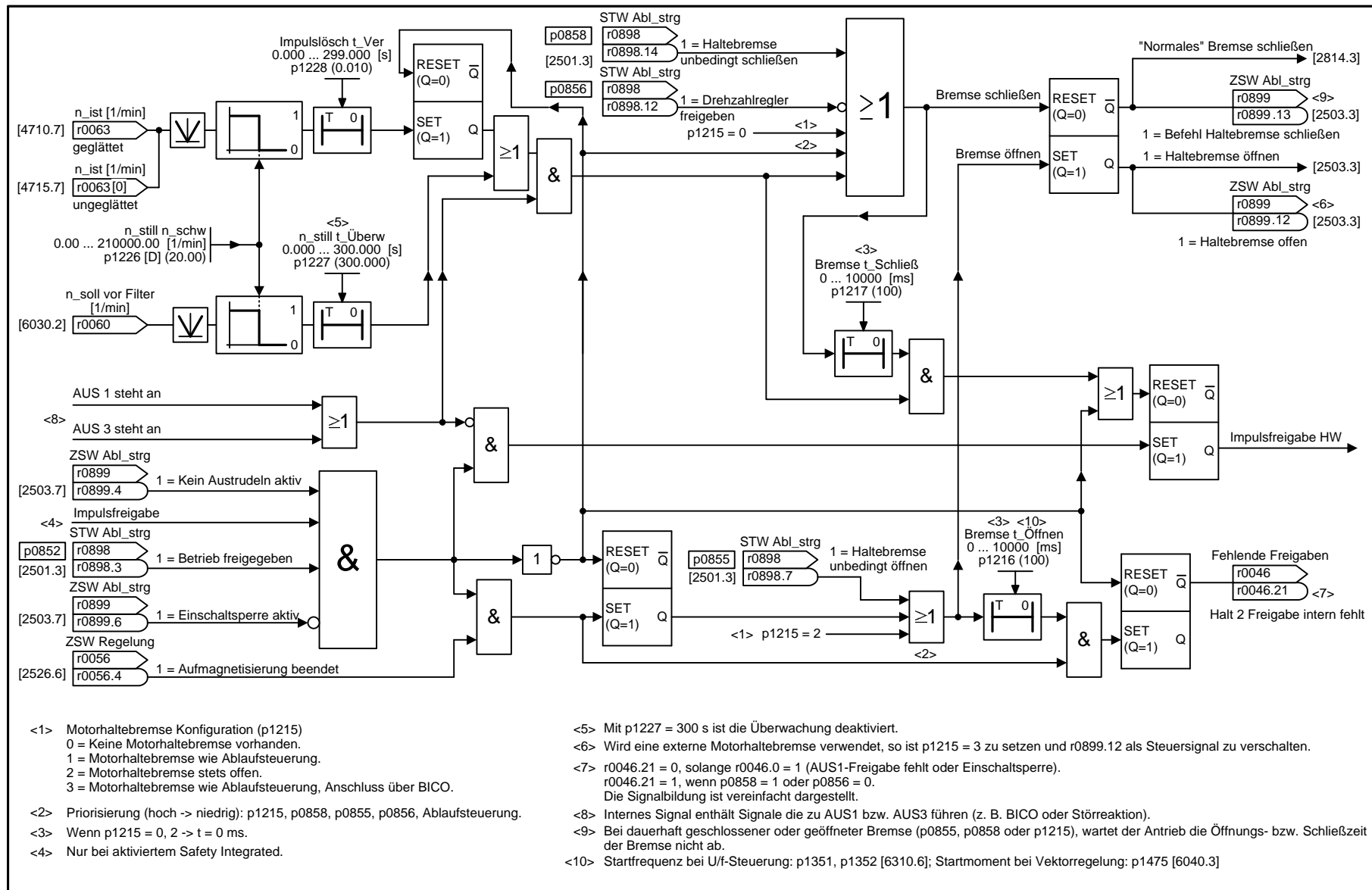


Bild 2-72 2634 – Ablaufsteuerung - Fehlende Freigaben (Vektorregelung)

2.10 Bremsensteuerung

Funktionspläne

2701 – Einfache Bremsensteuerung	2-1198
----------------------------------	--------



1	2	3	4	5	6	7	8
Bremsensteuerung					fp_2701_97_03.vsd	Funktionsplan	
Einfache Bremsensteuerung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 2701 -

Bild 2-73 2701 – Einfache Bremsensteuerung

2.11 Safety Integrated Basic Functions

Funktionspläne

2800 – Parametermanager	2-1200
2802 – Überwachungen und Störungen/Warnungen	2-1201
2804 – Zustandsworte	2-1202
2810 – STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment), SS1 (Safe Stop 1)	2-1203
2812 – F-DI: Fail-safe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)	2-1204
2814 – SBC (Safe Brake Control)	2-1205

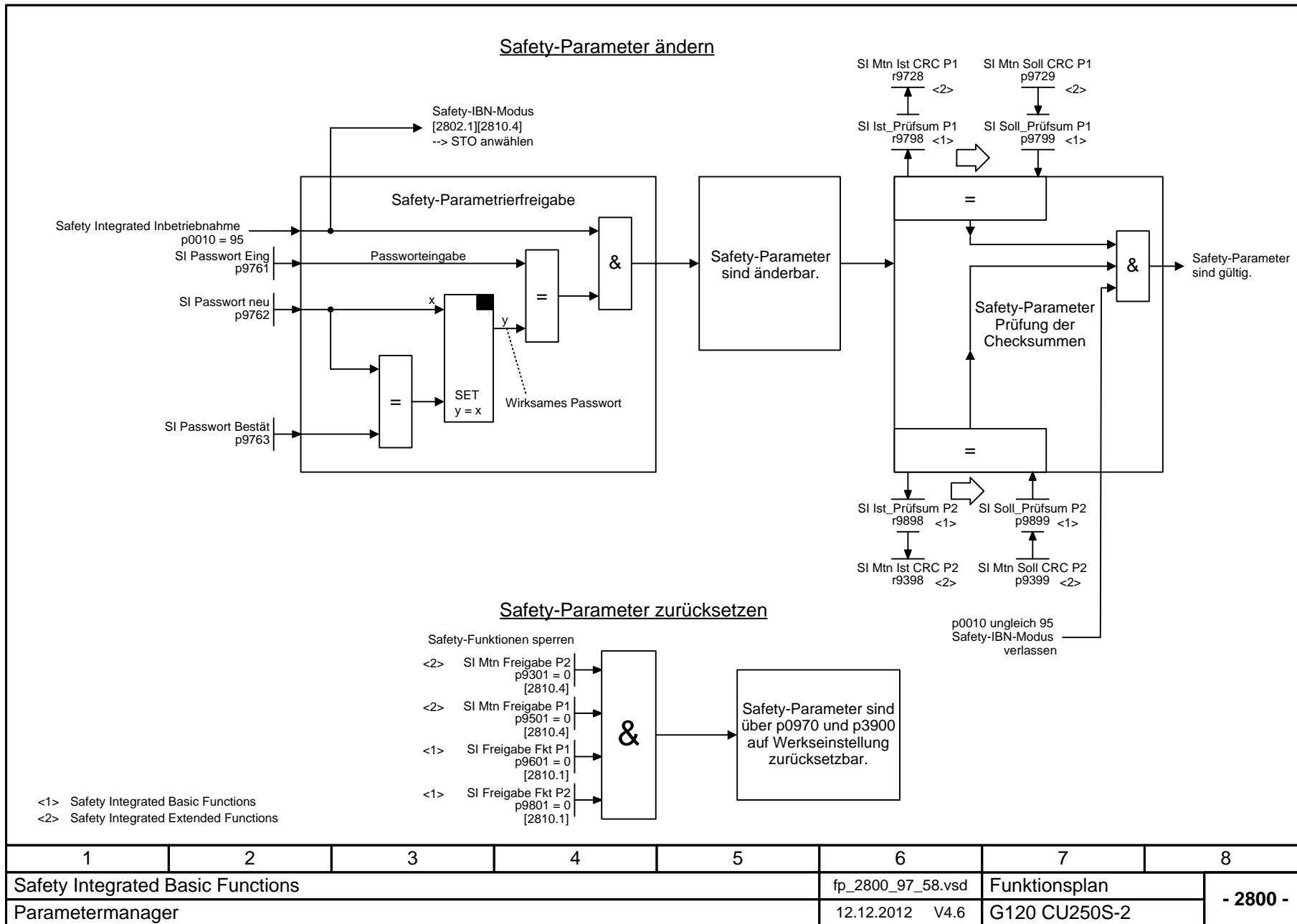


Bild 2-74

2800 – Parametermanager

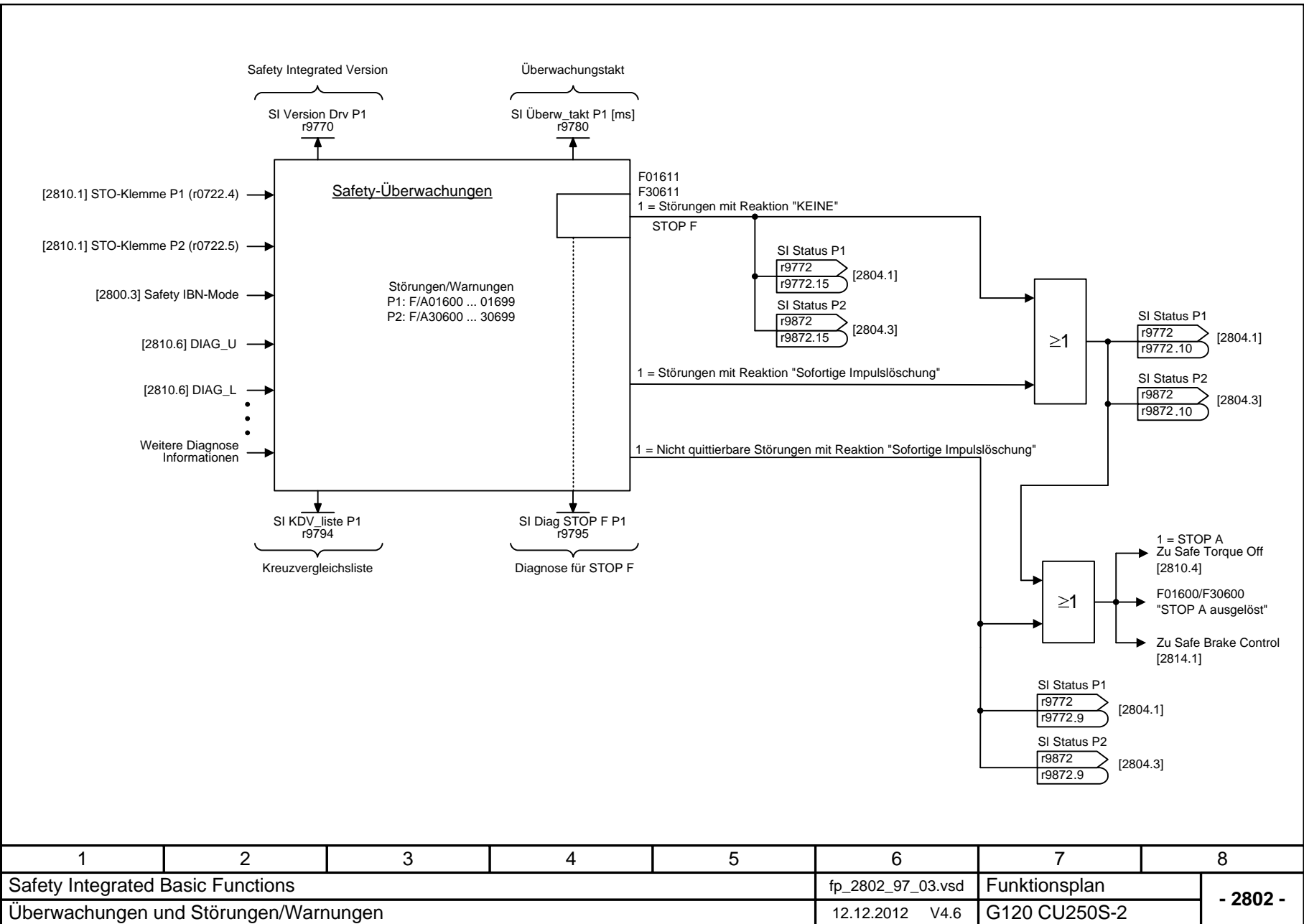
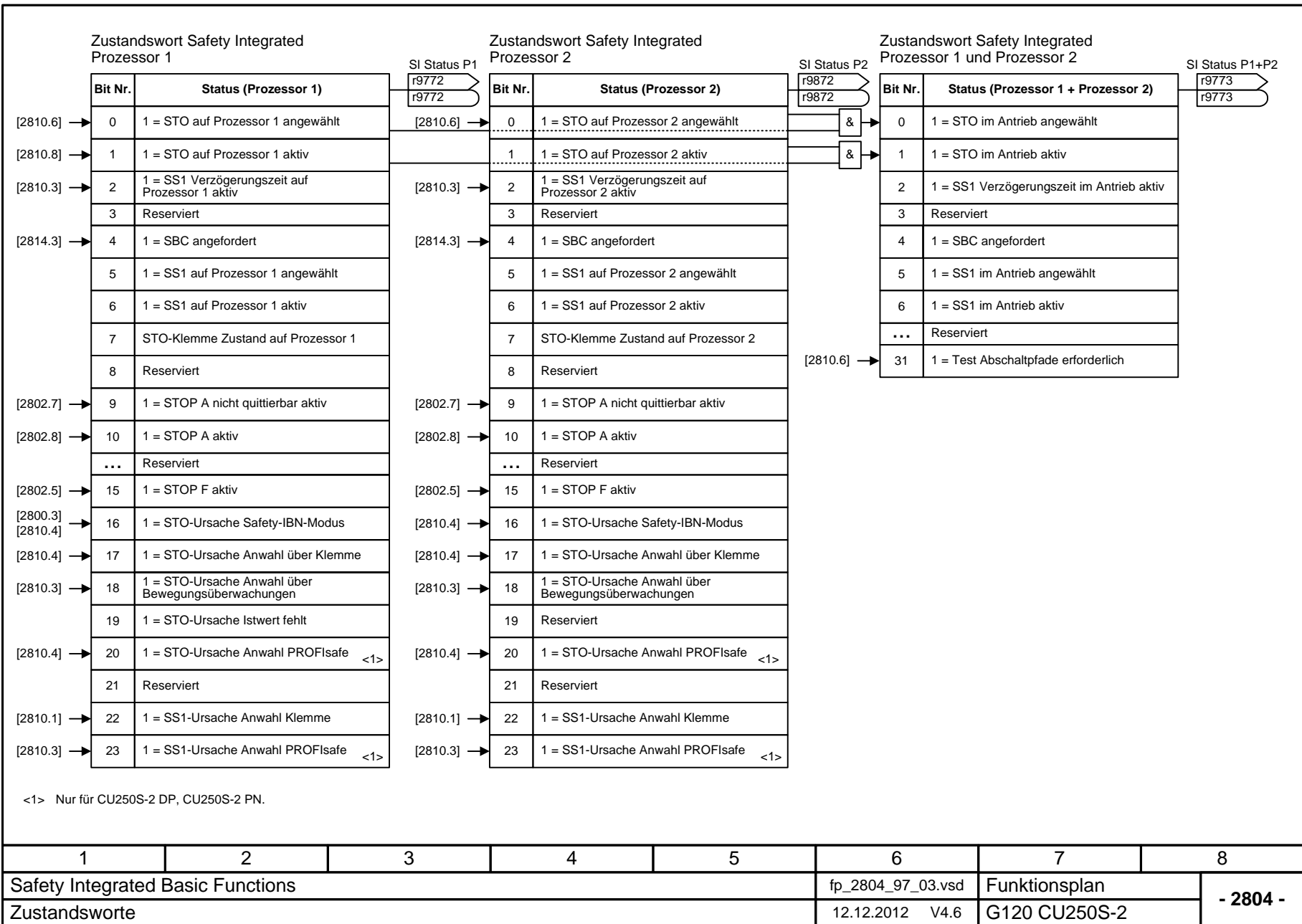
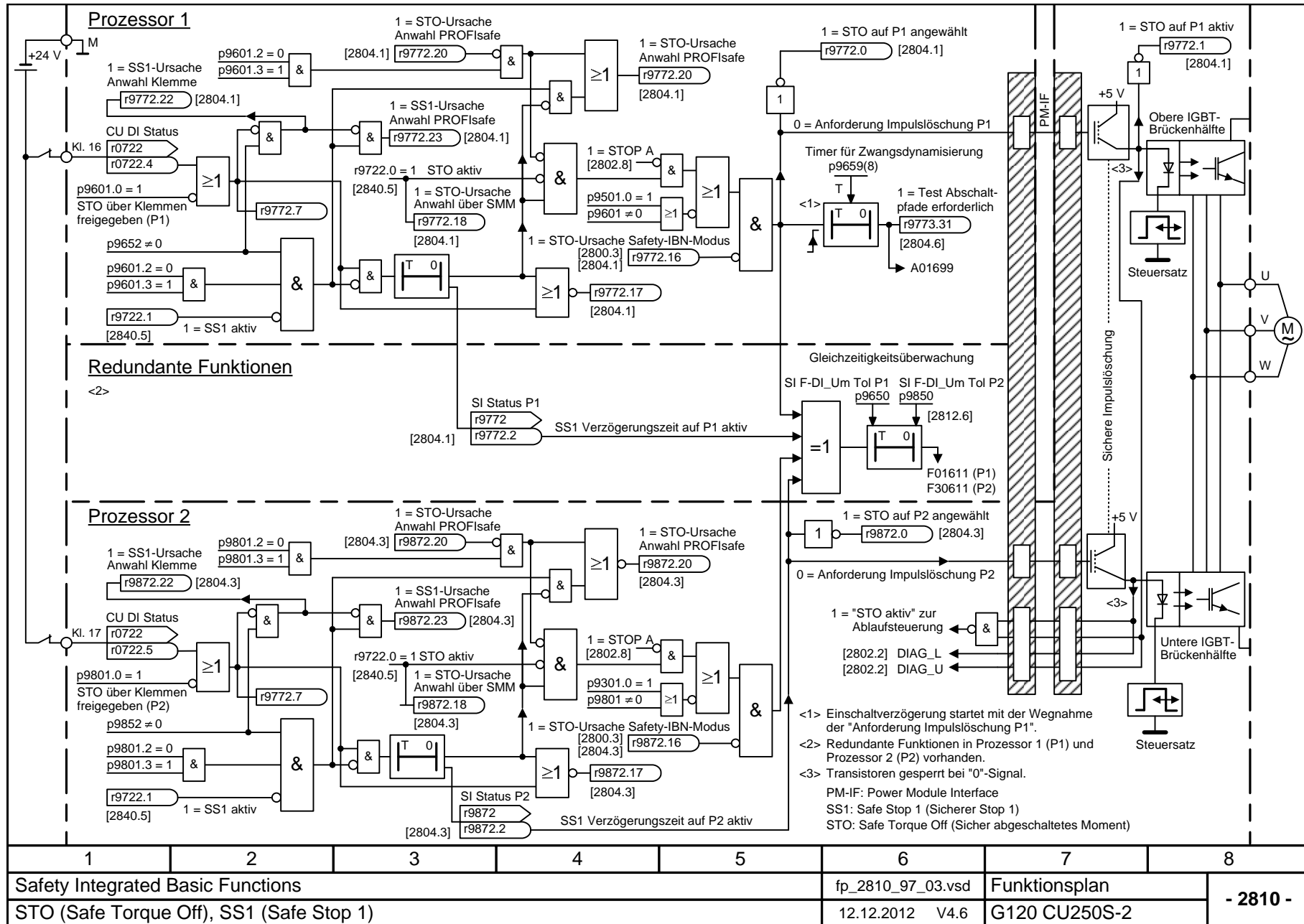


Bild 2-75 2802 – Überwachungen und Störungen/Warnungen





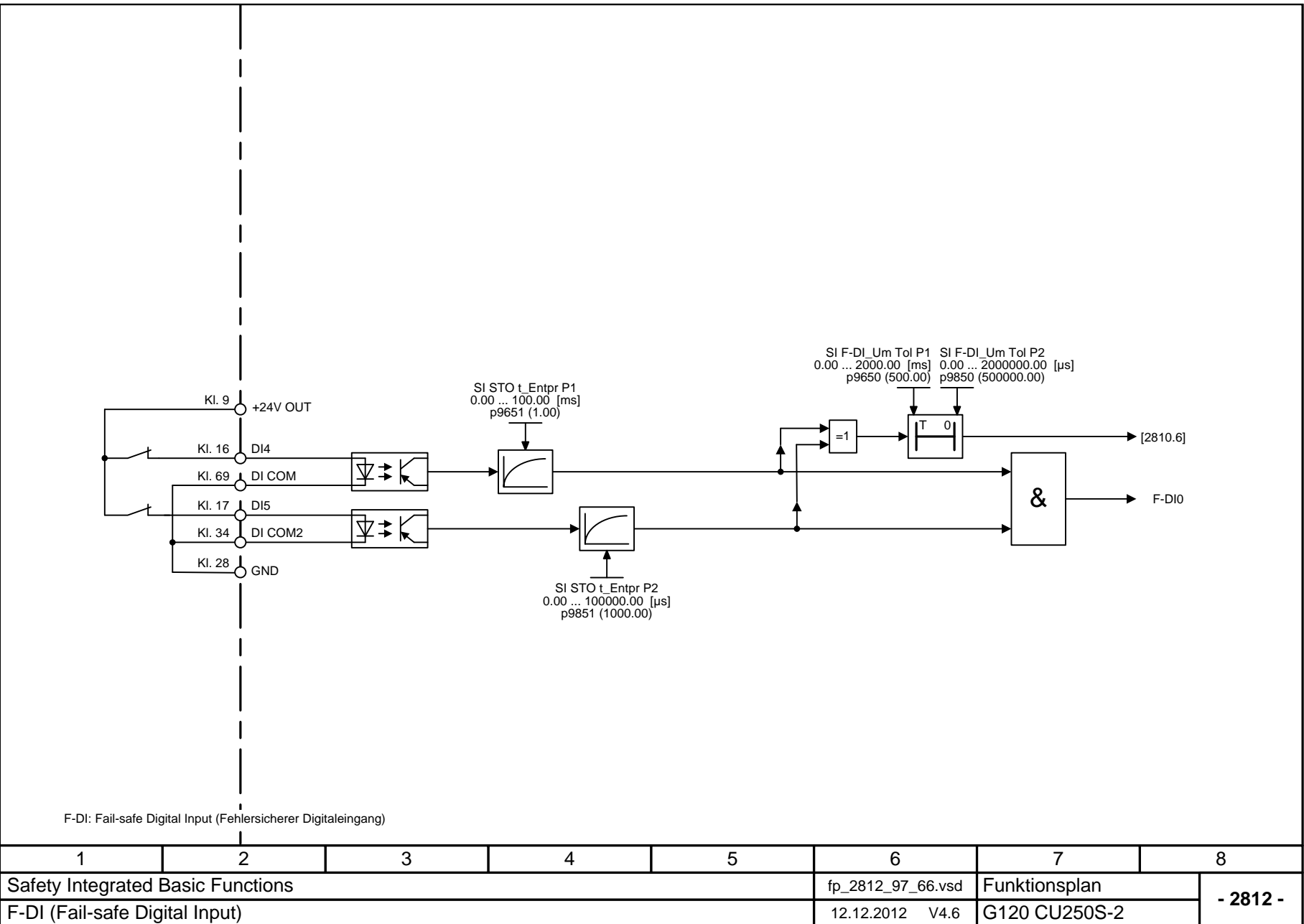
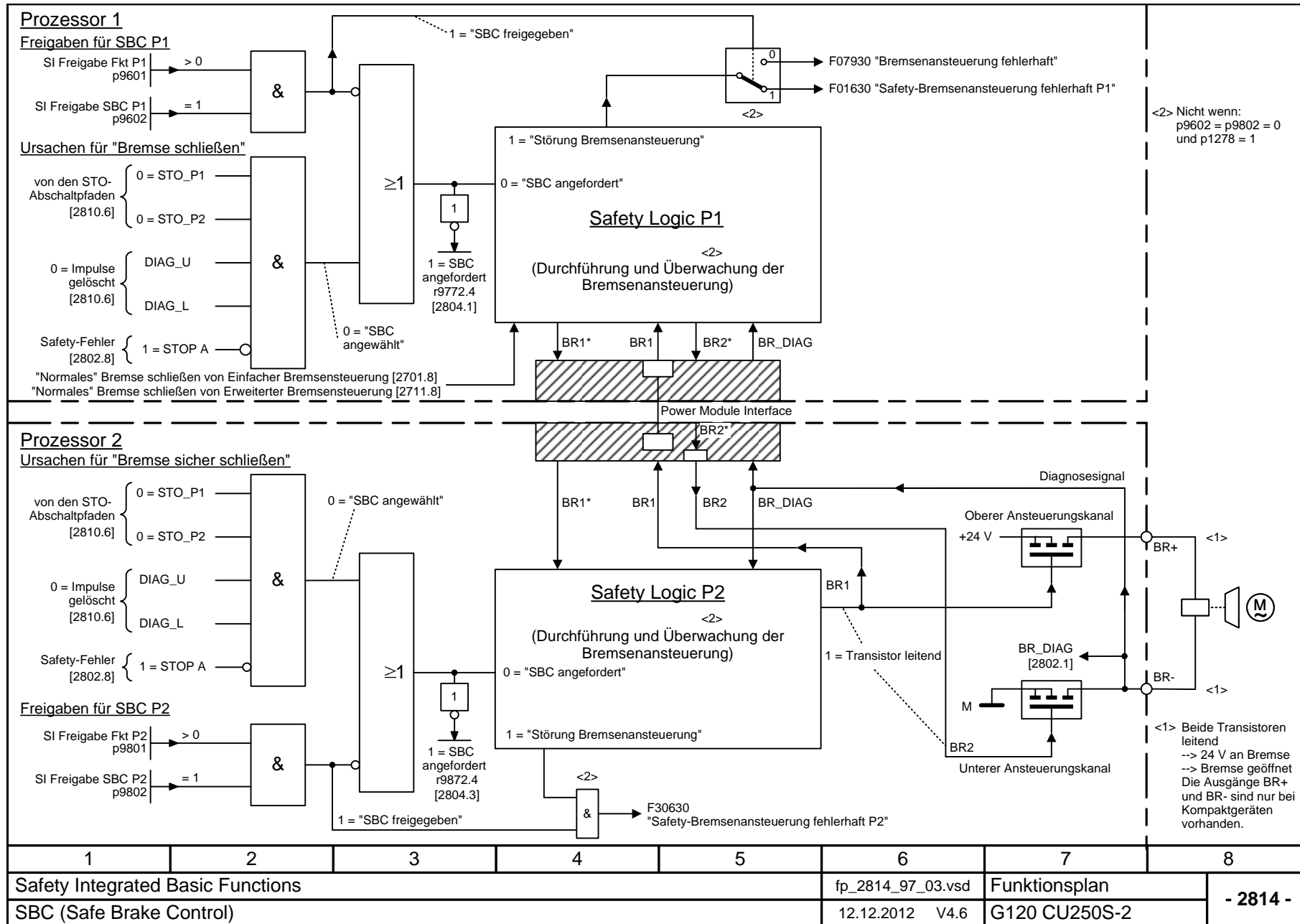


Bild 2-78 2812 – F-DI: Fail-safe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)



2.12 Safety Integrated Extended Functions

Funktionspläne

2819 – SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1), Interner STOP A, B, F	2-1207
2820 – SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)	2-1208
2823 – SSM: Safe Speed Monitor	2-1209
2824 – SDI: Safe Direction	2-1210
2840 – Steuer- und Zustandswort	2-1211
2850 – Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI 0 ... F-DI 2)	2-1212
2853 – Fehlersicherer Digitalausgang (F-DO 0)	2-1213
2855 – F-DI Zuordnung	2-1214
2856 – Safe State Auswahl	2-1215
2857 – F-DO Zuordnung	2-1216
2858 – Extended Functions über PROFIsafe (9601.2 = 1 und 9601.3 = 1)	2-1217

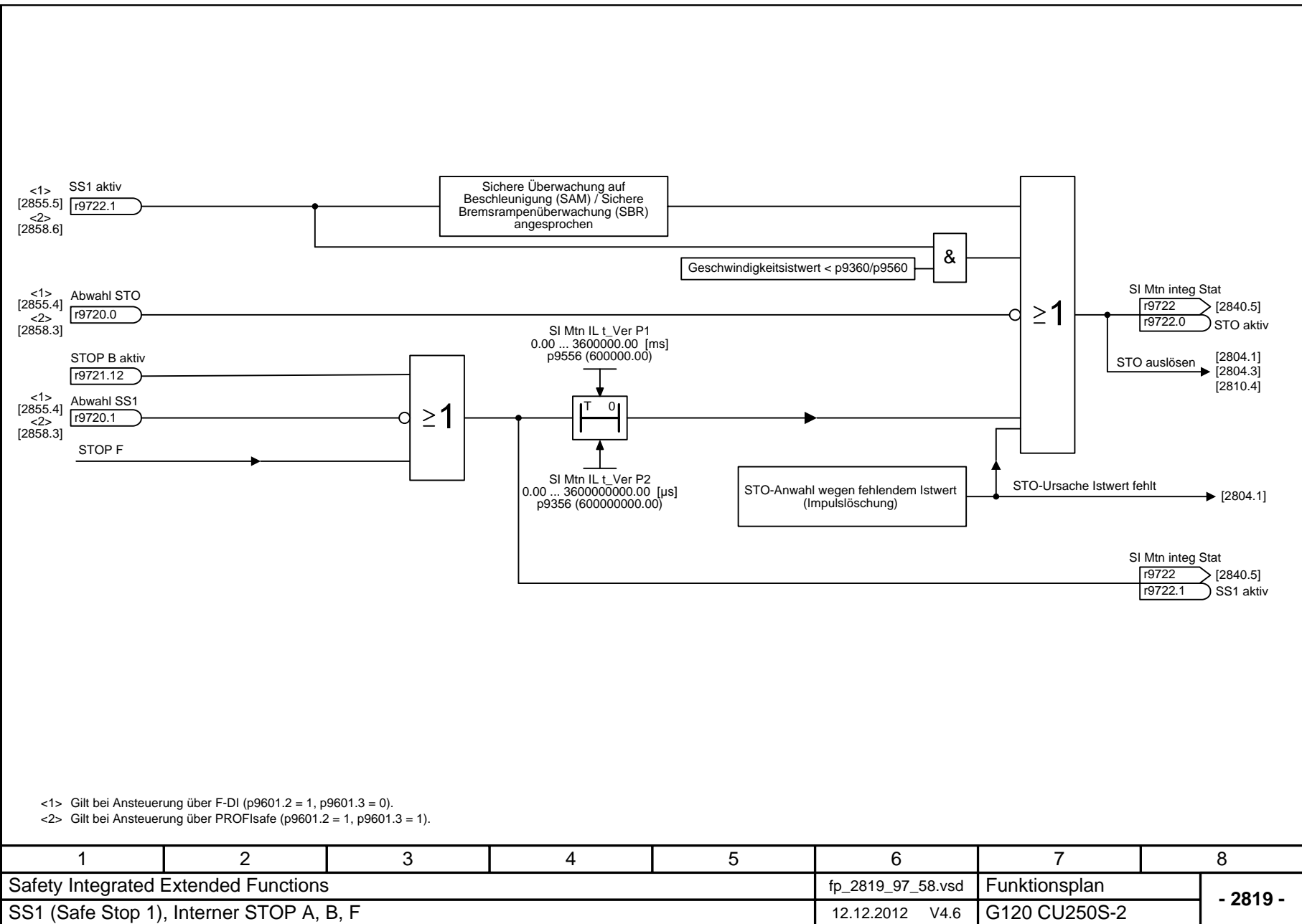
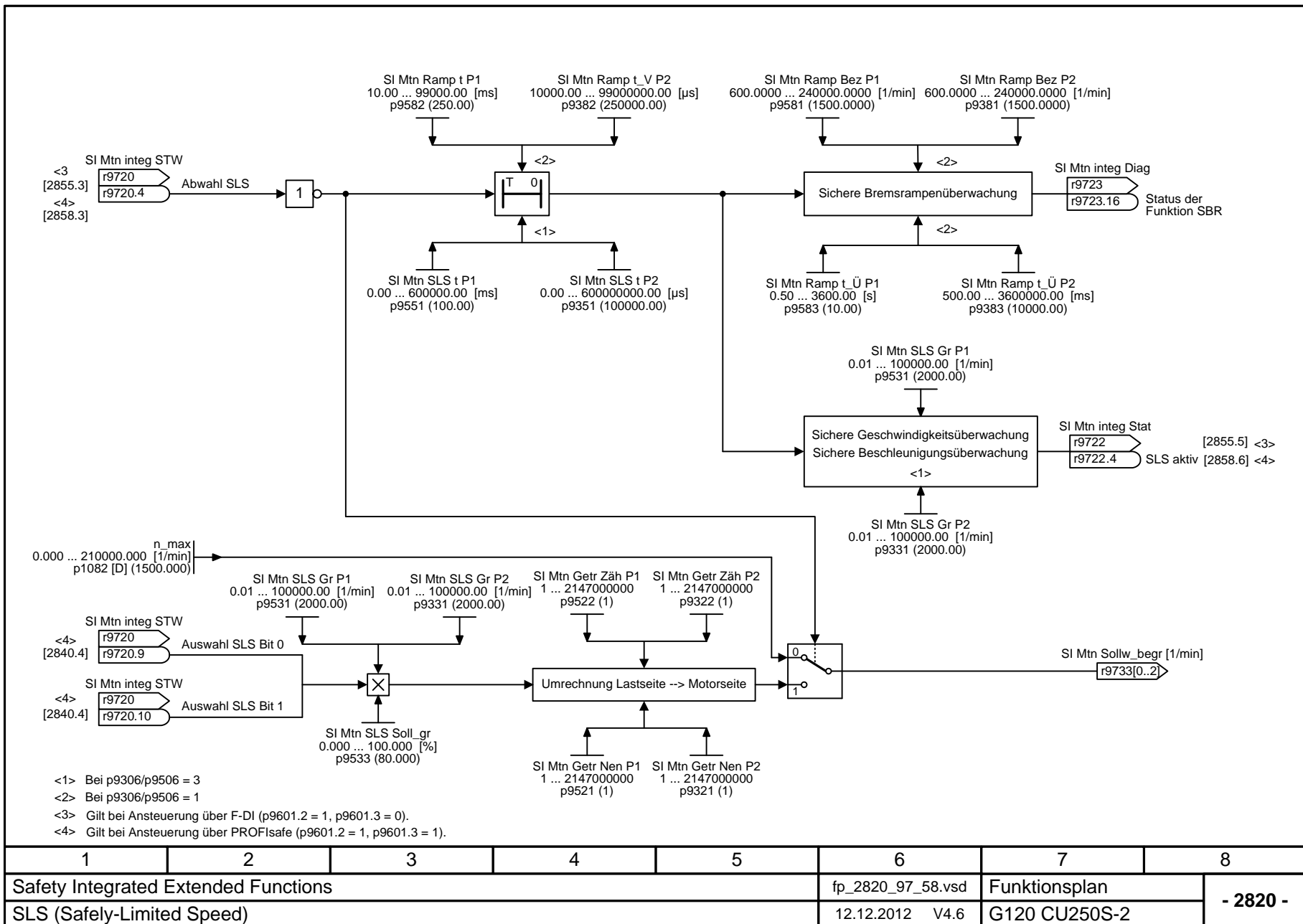


Bild 2-80 2819 – SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1), Interner STOP A, B, F

1	2	3	4	5	6	7	8
Safety Integrated Extended Functions					fp_2819_97_58.vsd	Funktionsplan	- 2819 -
SS1 (Safe Stop 1), Interner STOP A, B, F					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	



1	2	3	4	5	6	7	8
Safety Integrated Extended Functions					fp_2820_97_58.vsd	Funktionsplan	
SLS (Safely-Limited Speed)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 2820 -		

Bild 2-81

2820 – SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)

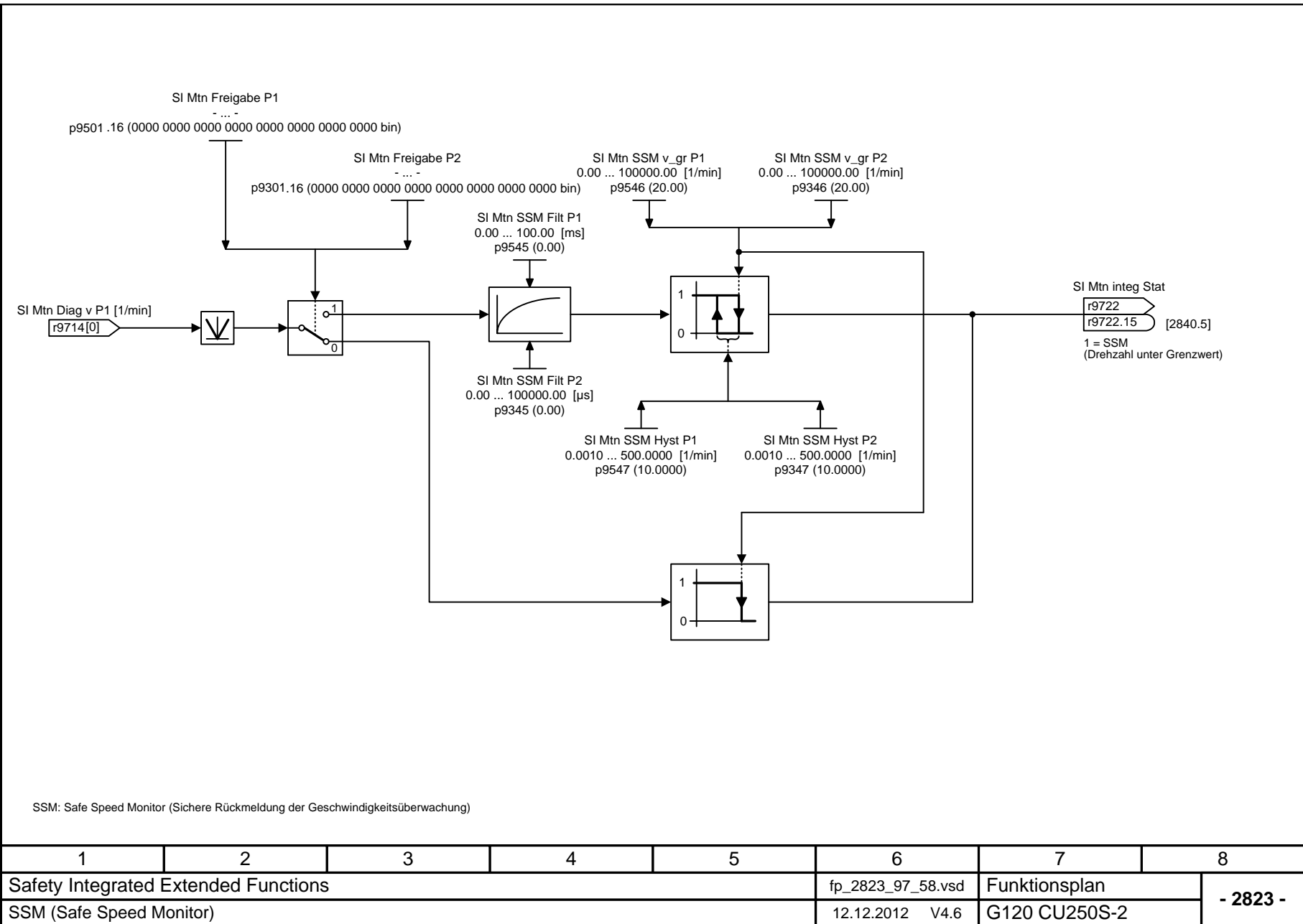
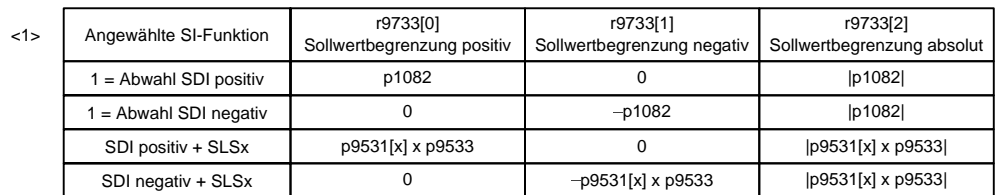


Bild 2-82 2823 – SSM: Safe Speed Monitor



1	2	3	4	5	6	7	8	
Safety Integrated Extended Functions					fp_2824_97_58.vsd	Funktionsplan		- 2824 -
SDI (Safe Direction)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2		

Bild 2-83

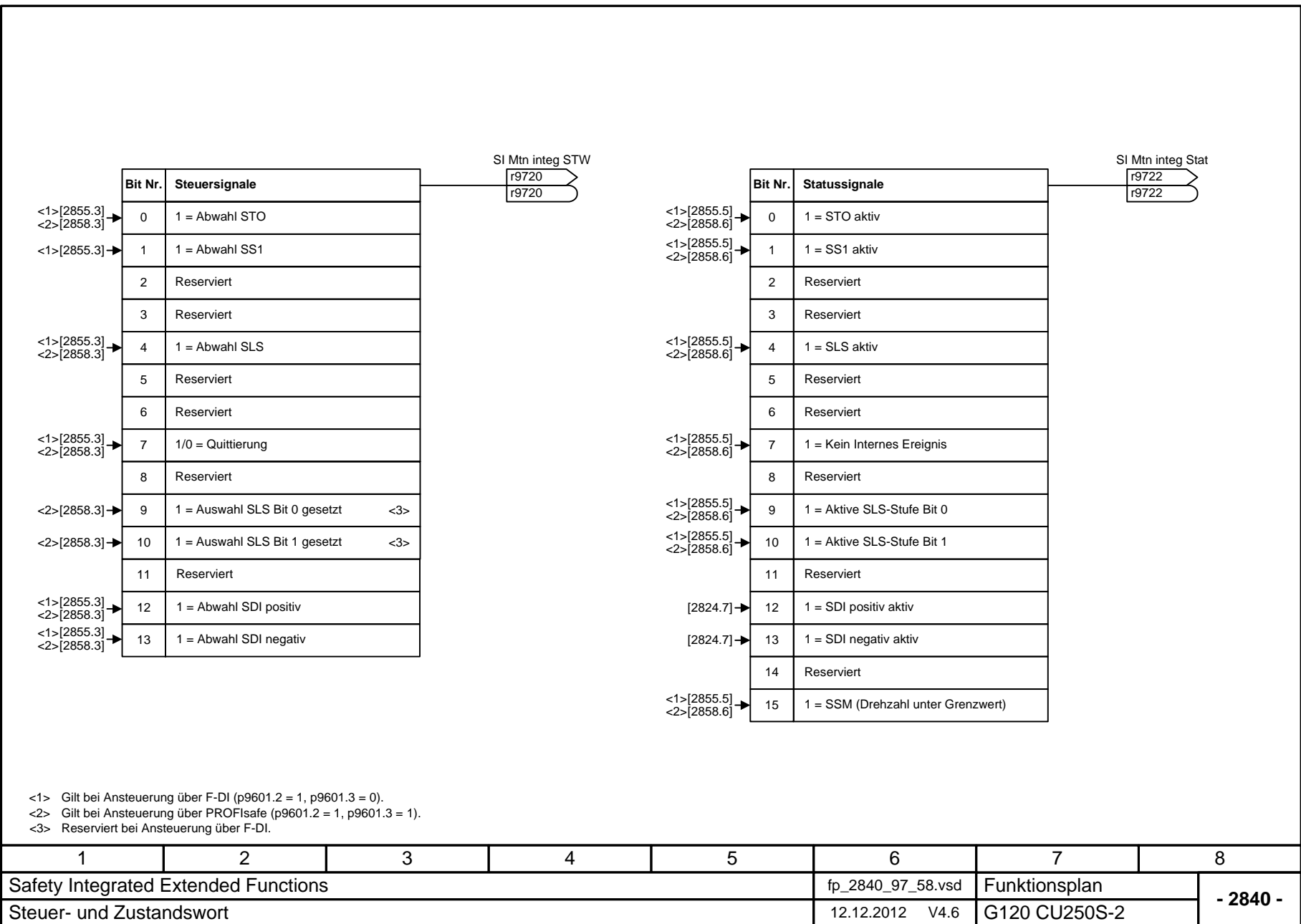


Bild 2-84 2840 – Steuer- und Zustandswort

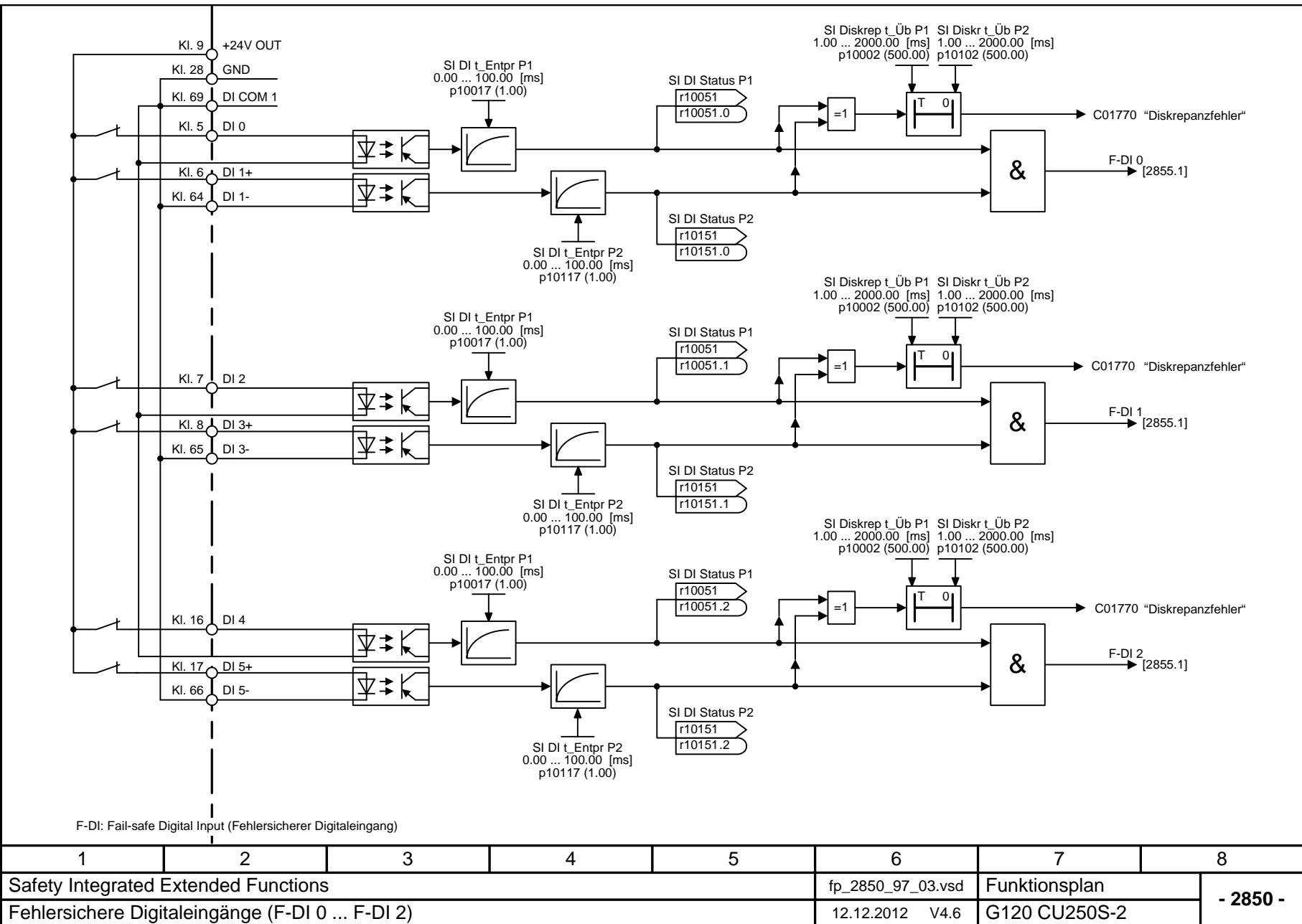


Bild 2-85

2850 – Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI 0 ... F-DI 2)

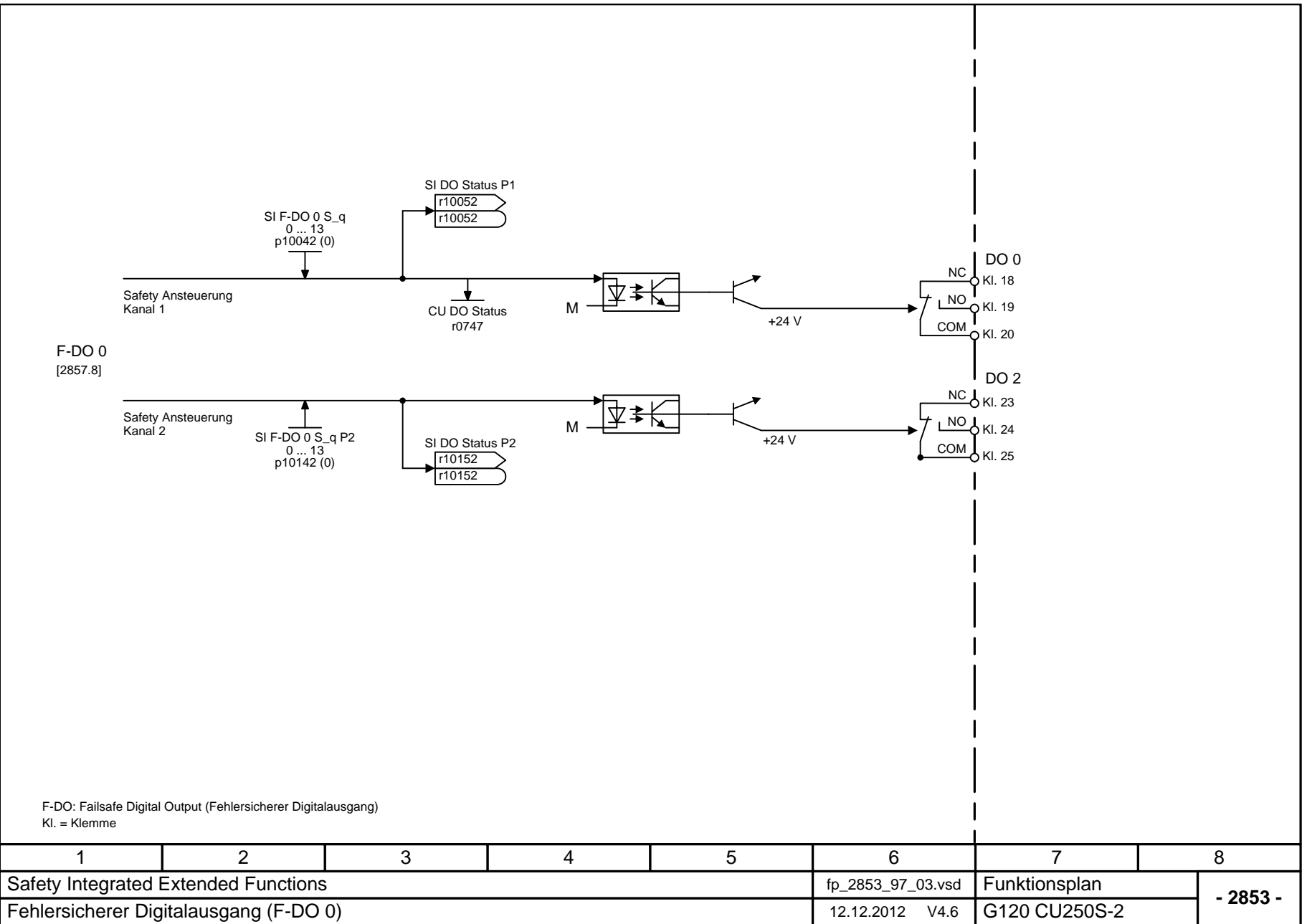


Bild 2-86 2853 – Fehlersicherer Digitalausgang (F-DO 0)

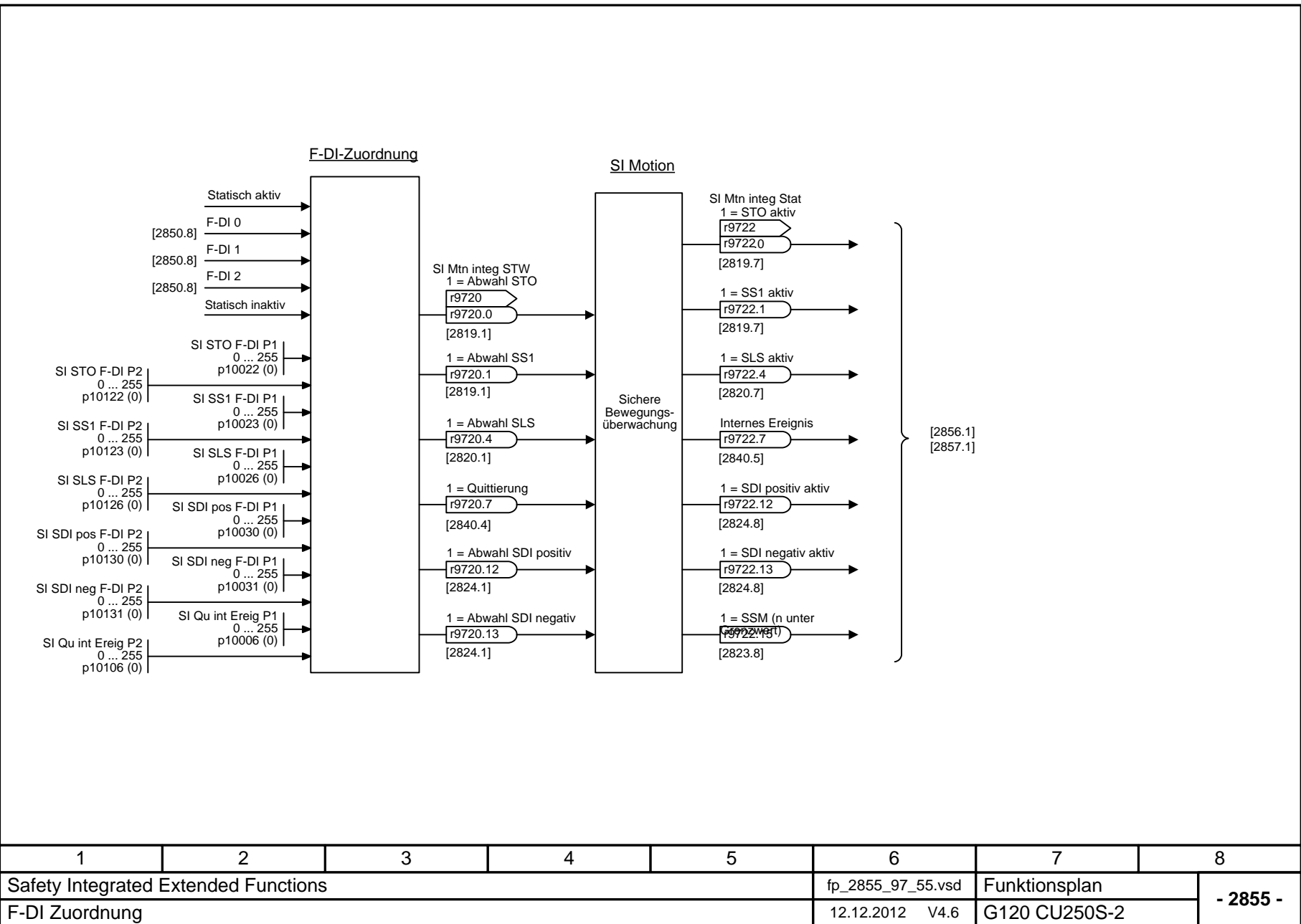


Bild 2-87 2855 – F-DI Zuordnung

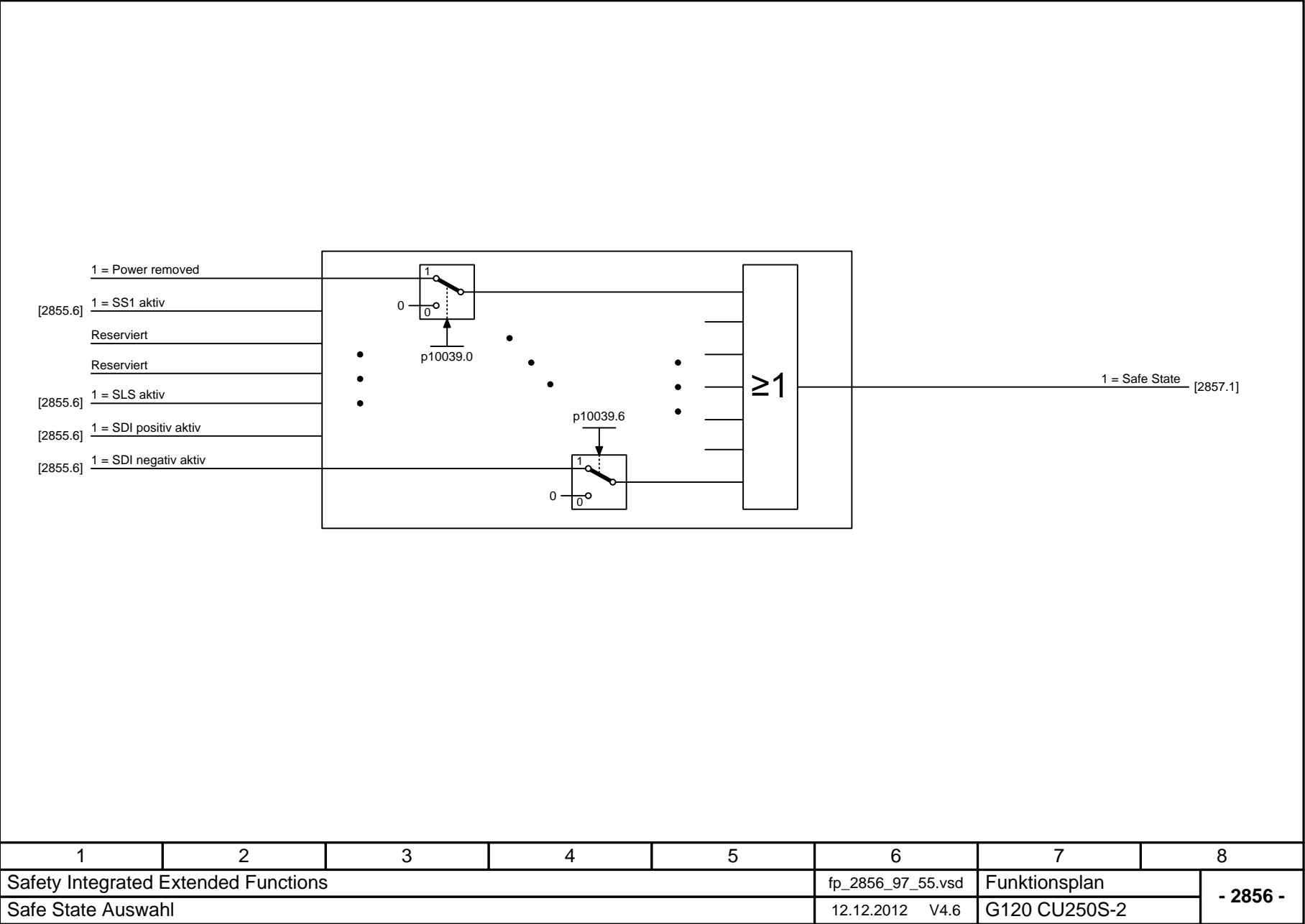


Bild 2-88 2856 – Safe State Auswahl

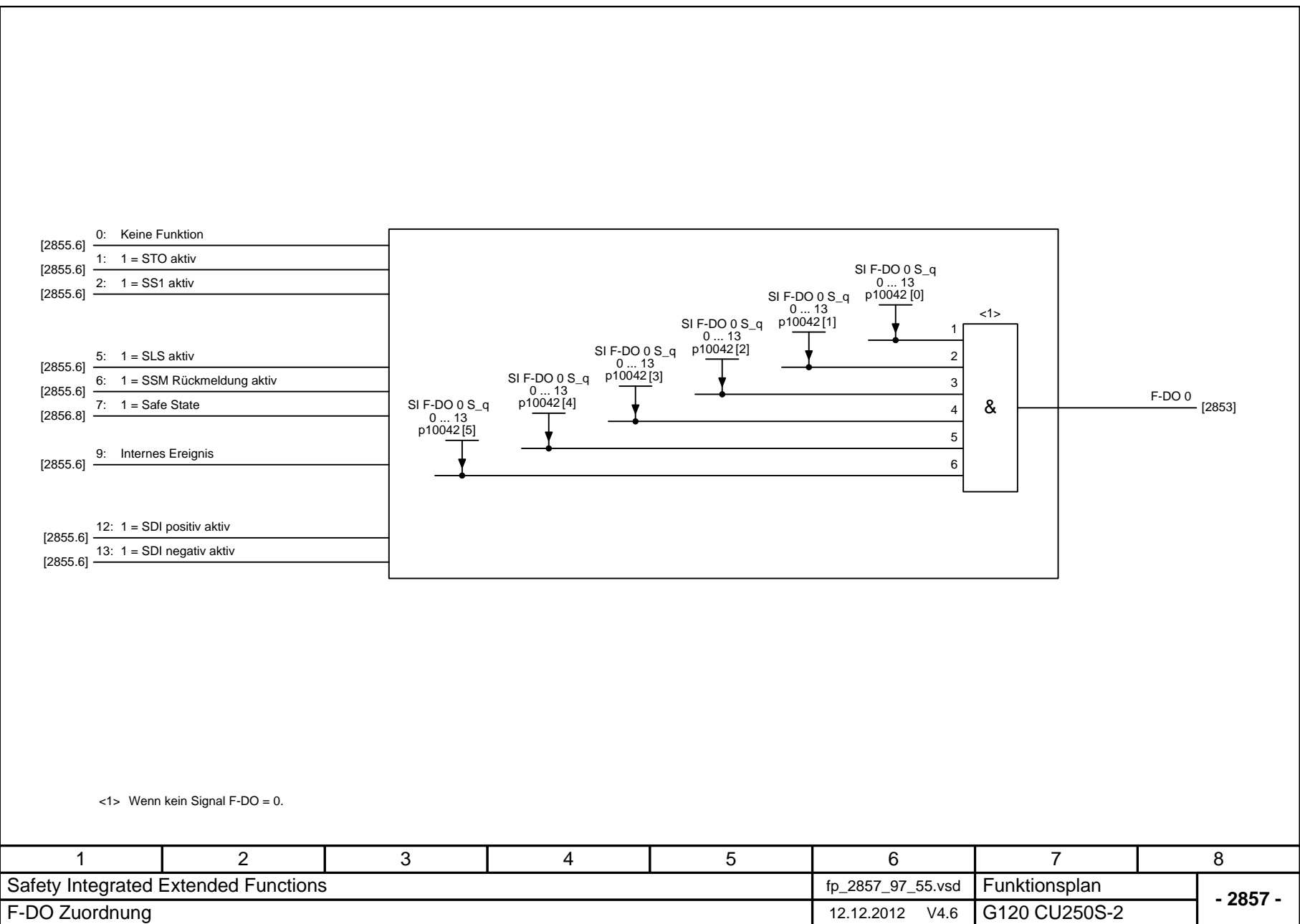
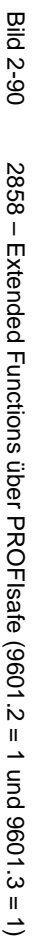


Bild 2-89 2857 – F-DO Zuordnung



2.13 Safety Integrated PROFIsafe

Funktionspläne

2915 – Standardtelegramme	2-1219
2917 – Herstellerspezifische Telegramme	2-1220

<div> <div>Ps-Telegr_ausw p60022</div> <div> <div>Verschaltung erfolgt gemäß</div> <div> <div>Telegramm</div> <div>30</div> </div> </div> </div>							
PZD1	S_STW1	S_ZSW1					
PZD2							
PZD3							
PZD4							
PZD5							
PZD6							
PZD7							
PZD8							
PZD9							
PZD10							
PZD11							
PZD12							
PZD13							
PZD14							
PZD15							
PZD16							
PZD17							
PZD18							
PZD19							
PZD20							
PZD21							
PZD22							
PZD23							
PZD24							
PZD25							
PZD26							
PZD27							
PZD28							
PZD29							
PZD30							
PZD31							
PZD32							

1	2	3	4	5	6	7	8
Safety Integrated PROFIsafe					fp_2915_97_63.vsd	Funktionsplan	
Standardtelegramme					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	

- 2915 -

Bild 2-91 2915 – Standardtelegramme

Ps-Telegr_ausw
p60022

Verschaltung erfolgt gemäß

Telegramm	900		
PZD1	S_STW1	S_ZSW1	
PZD2	S_STW5	S_ZSW5	
PZD3			
PZD4			
PZD5			
PZD6			
PZD7			
PZD8			
PZD9			
PZD10			
PZD11			
PZD12			
PZD13			
PZD14			
PZD15			
PZD16			
PZD17			
PZD18			
PZD19			
PZD20			
PZD21			
PZD22			
PZD23			
PZD24			
PZD25			
PZD26			
PZD27			
PZD28			
PZD29			
PZD30			
PZD31			
PZD32			

1	2	3	4	5	6	7	8
Safety Integrated PROFIsafe					fp_2917_97_58.vsd	Funktionsplan	
Herstellerspezifische Telegramme					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2 DP/PN	
							- 2917 -

Bild 2-92 2917 – Herstellerspezifische Telegramme

2.14 Sollwertkanal

Funktionspläne

3001 – Übersicht	2-1222
3010 – Drehzahlfixsollwerte, Binärauswahl (p1016 = 2)	2-1223
3011 – Drehzahlfixsollwerte, Direktauswahl (p1016 = 1)	2-1224
3020 – Motorpotenziometer	2-1225
3030 – Haupt-/Zusatzsollwert, Sollwertskalierung, Tippen	2-1226
3040 – Richtungsbegrenzung und Richtungsumkehr	2-1227
3050 – Ausblendbänder und Drehzahlbegrenzungen	2-1228
3060 – Einfachhochlaufgeber	2-1229
3070 – Erweiterter Hochlaufgeber	2-1230
3080 – Hochlaufgeber-Auswahl, -Zustandswort, -Nachführung	2-1231

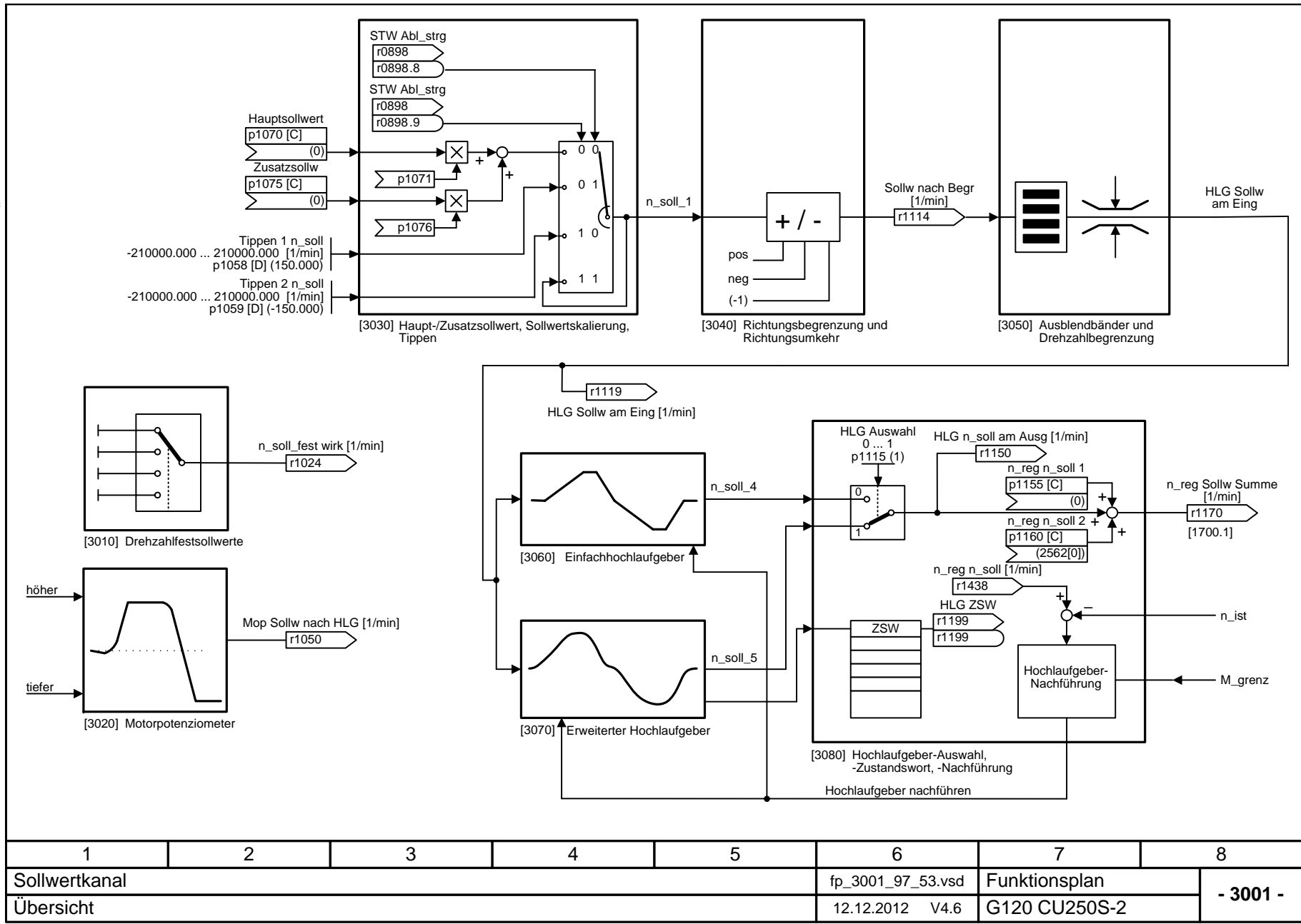


Bild 2-93 3001 – Übersicht

2-1222

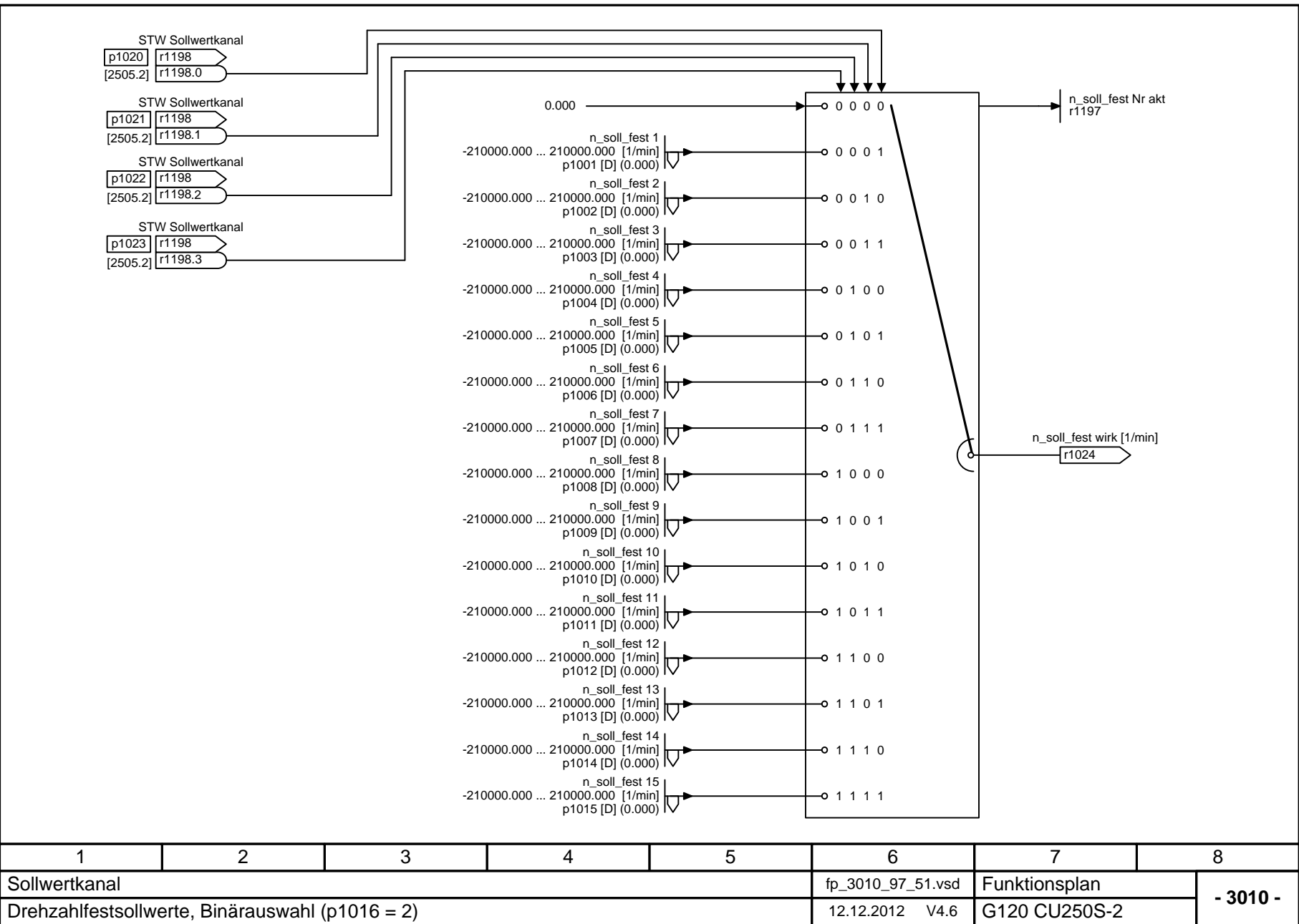


Bild 2-94 3010 – Drehzahlfixsollwerte, Binärauswahl (p1016 = 2)

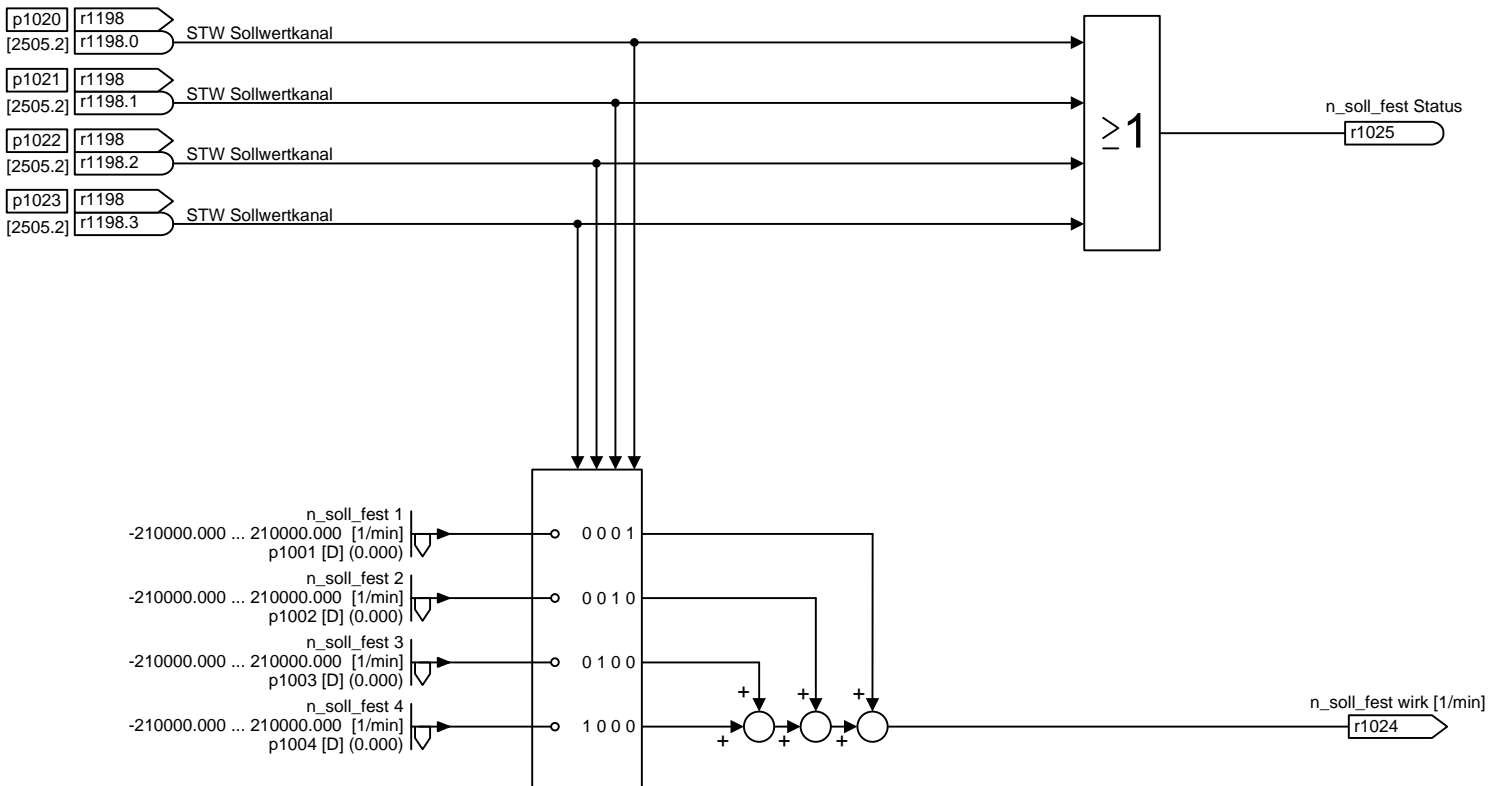
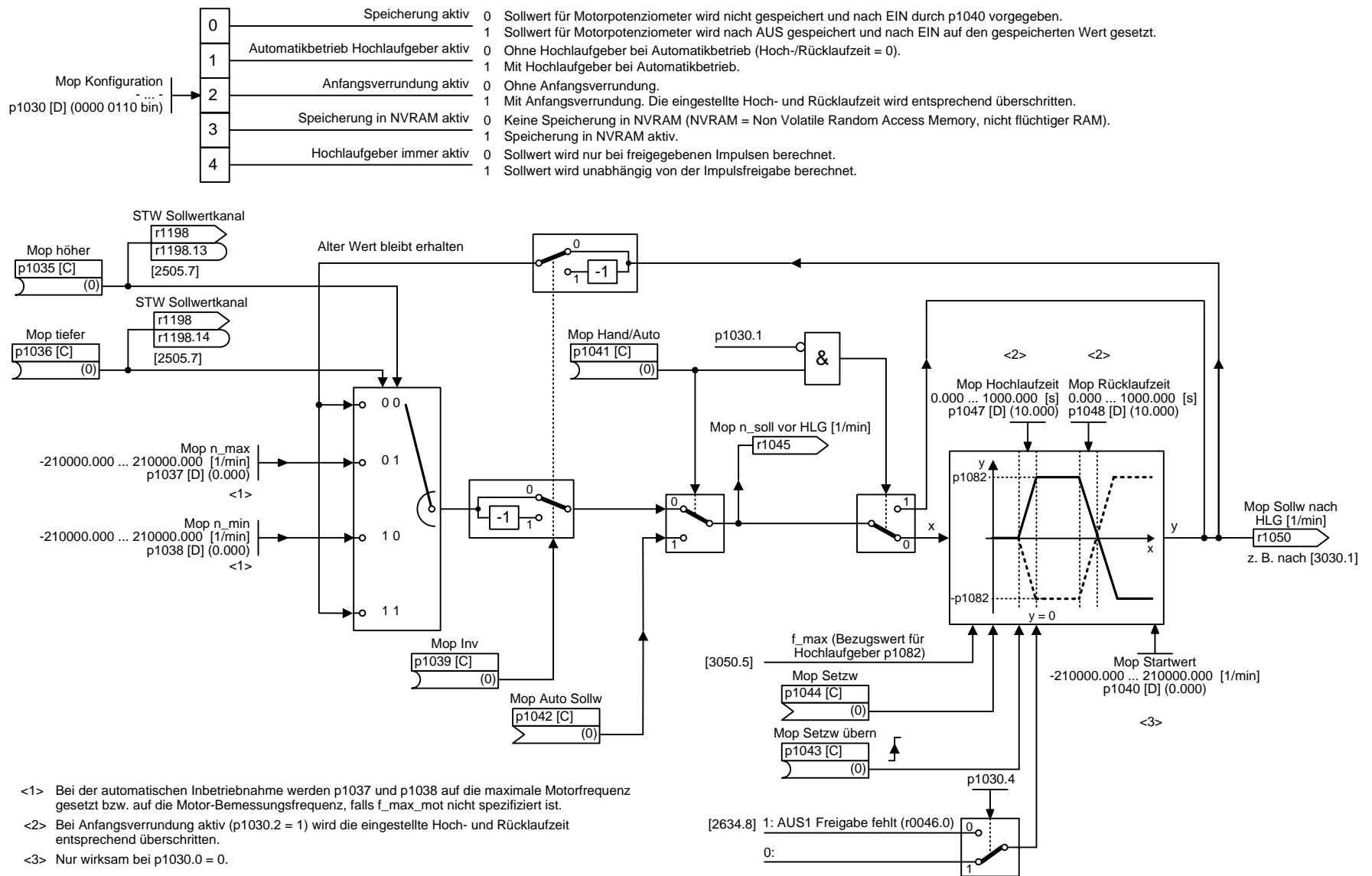


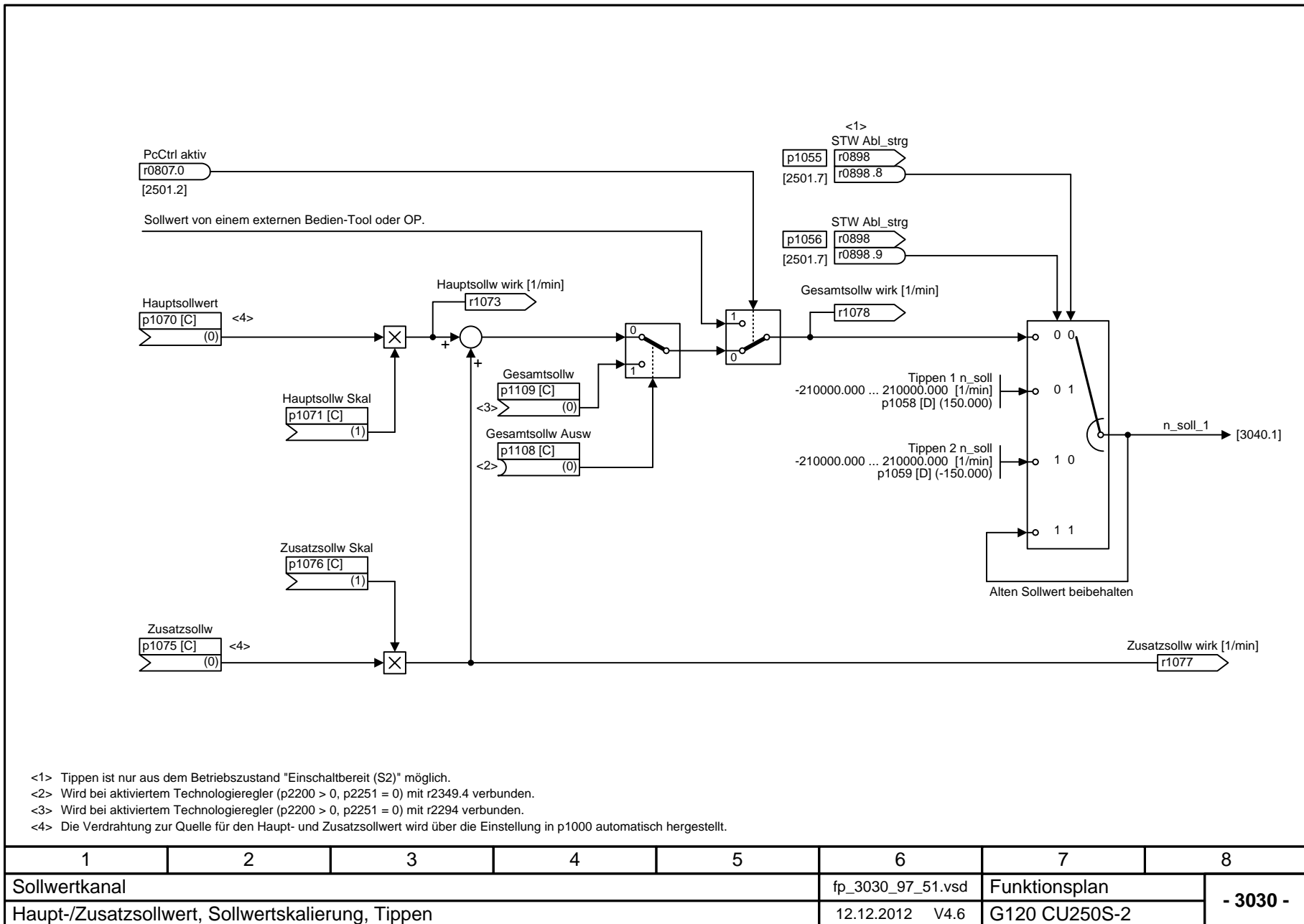
Bild 2-95 3011 – Drehzahlfest Sollwerte, Direktauswahl (p1016 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
Sollwertkanal					fp_3011_97_51.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlfest Sollwerte, Direktauswahl (p1016 = 1)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 3011 -

Bild 2-96 3020 – Motorpotenziometer



1	2	3	4	5	6	7	8
Sollwertkanal					fp_3020_97_51.vsd	Funktionsplan	
Motorpotenziometer					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 3020 -



1	2	3	4	5	6	7	8
Solwertkanal					fp_3030_97_51.vsd	Funktionsplan	
Haupt-/Zusatzsollwert, Sollwertskalierung, Tippen					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 3030 -

Bild 2-97 3030 – Haupt-/Zusatzsollwert, Sollwertskalierung, Tippen

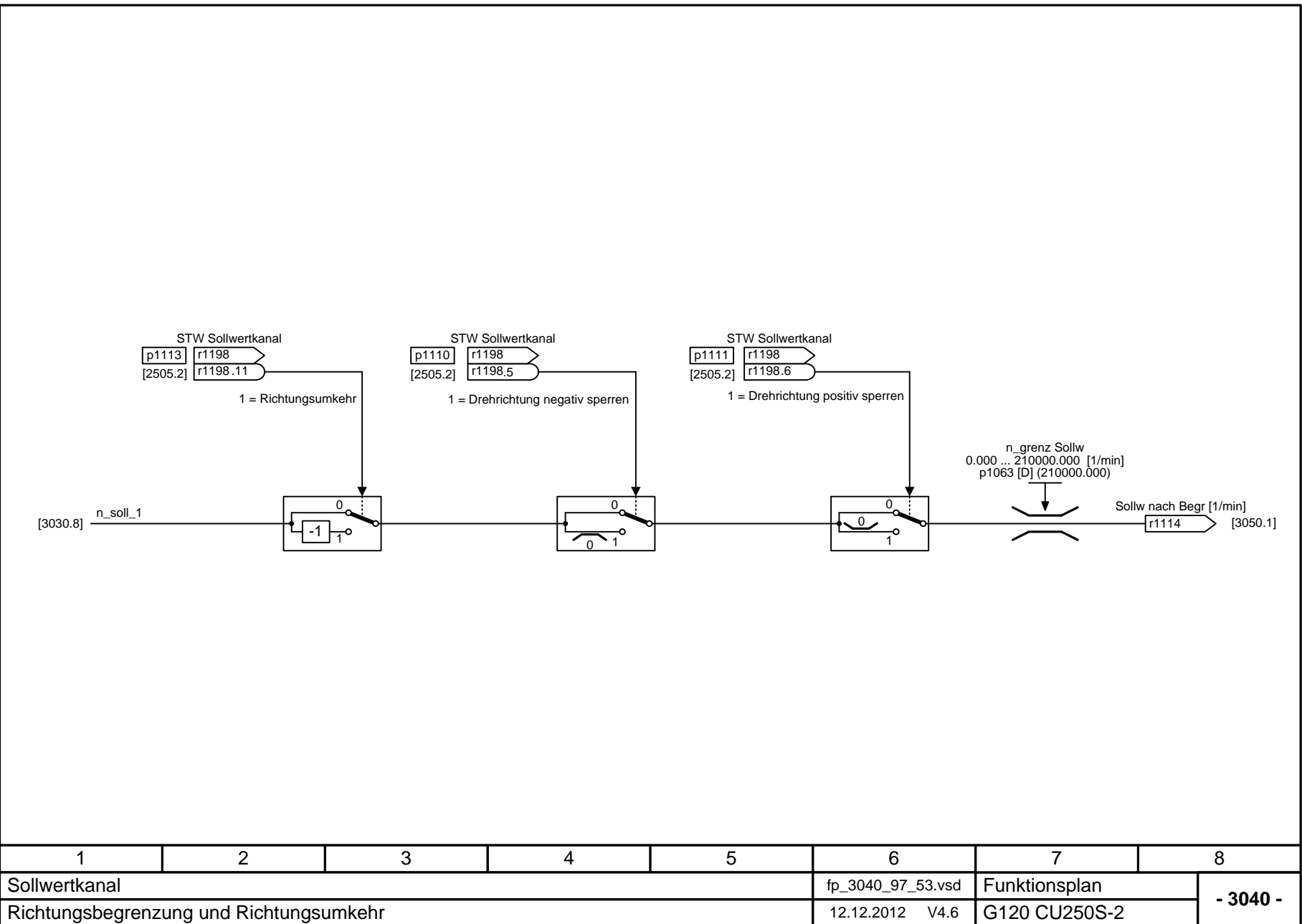
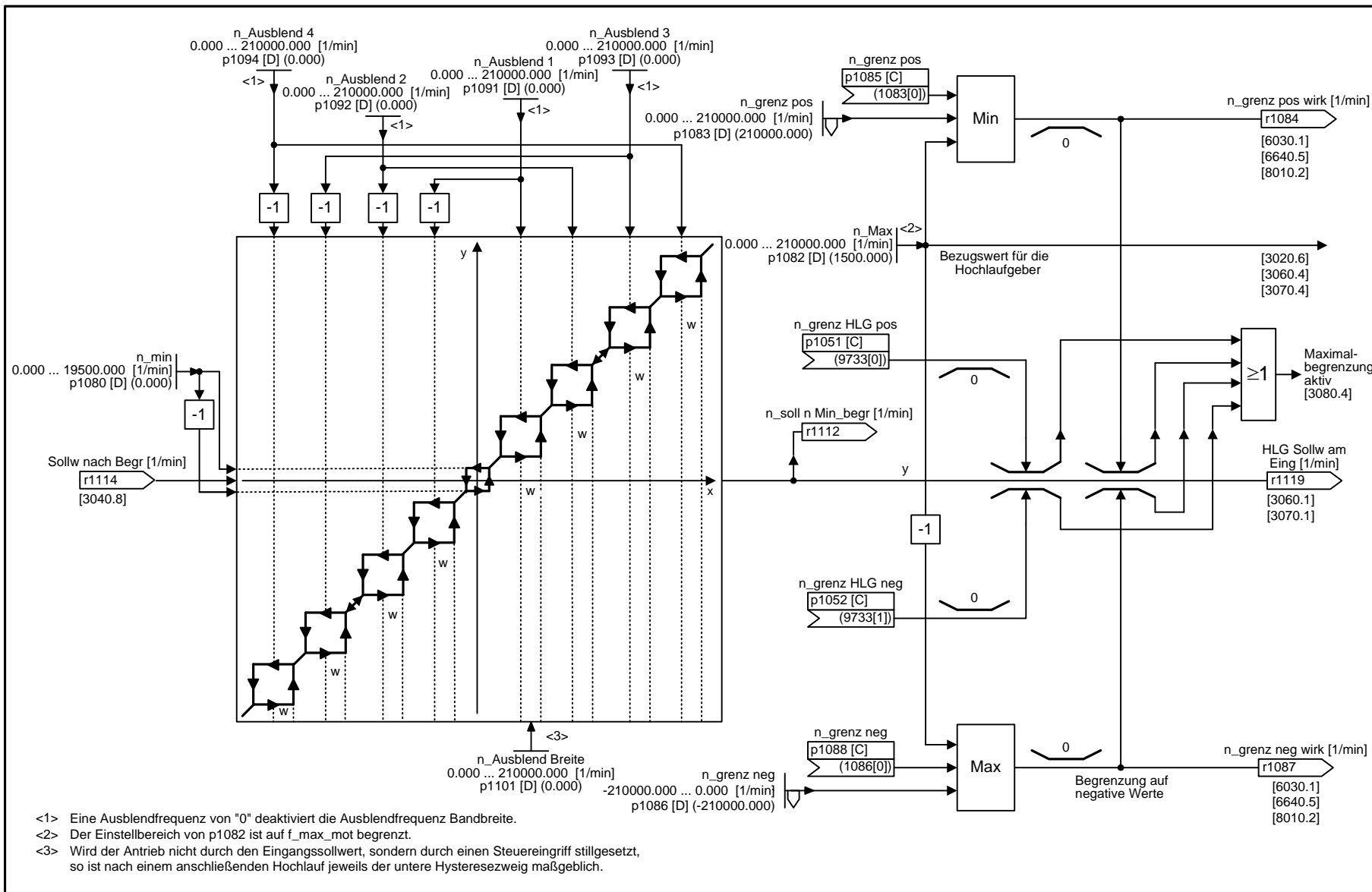


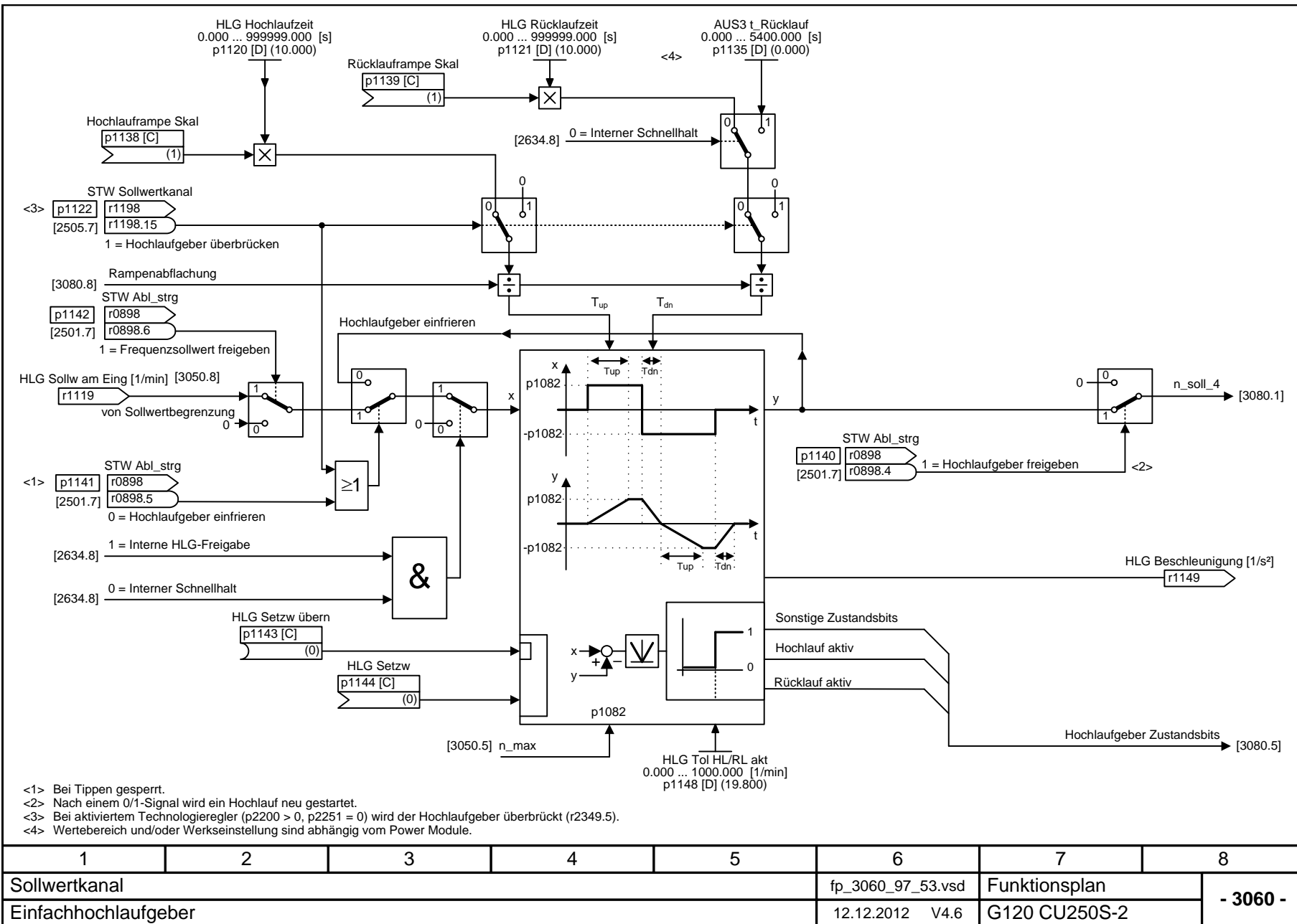
Bild 2-98 3040 – Richtungsbegrenzung und Richtungsumkehr



1	2	3	4	5	6	7	8
Sollwertkanal					fp_3050_97_51.vsd	Funktionsplan	
Ausblendbänder und Drehzahlbegrenzungen					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 3050 -		

Bild 2-99 3050 – Ausblendbänder und Drehzahlbegrenzungen

Bild 2-100



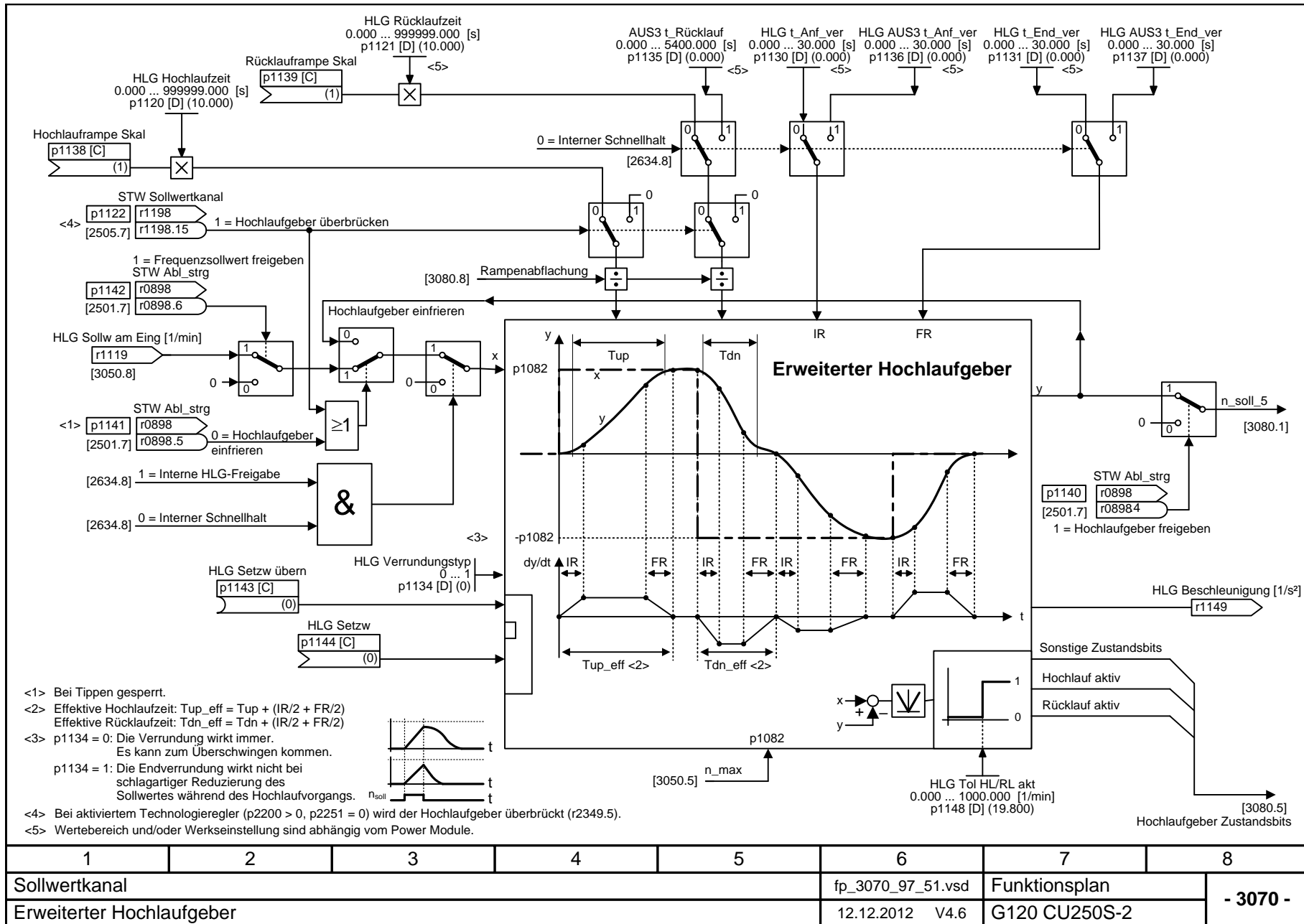
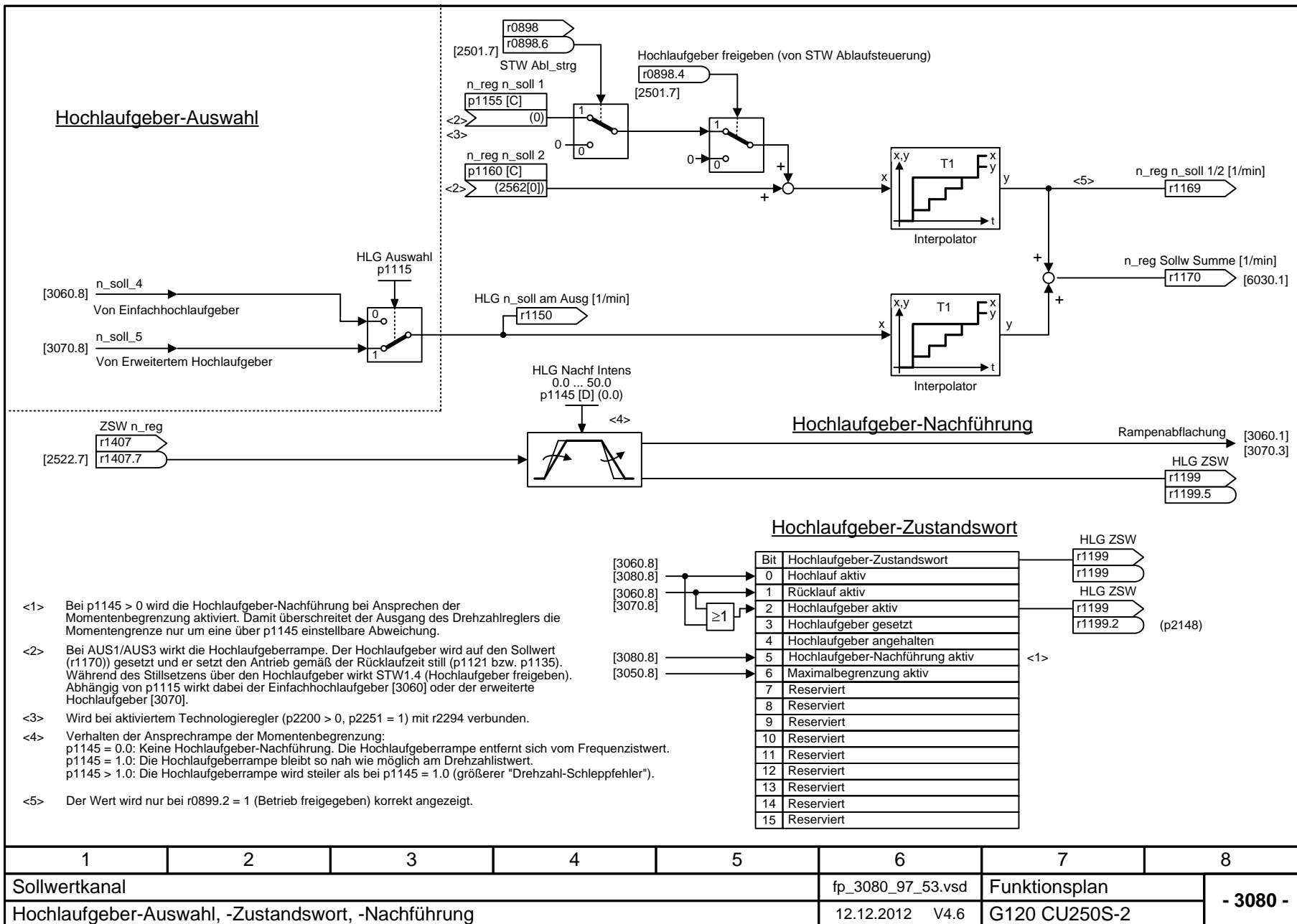


Bild 2-102 3080 – Hochlaufgeber-Auswahl, -Zustandswort, -Nachführung



2.15 Sollwertkanal nicht aktiviert

Funktionspläne

3095 – Bildung der Drehzahlgrenzen ($r0108.8 = 0$)

2-1233

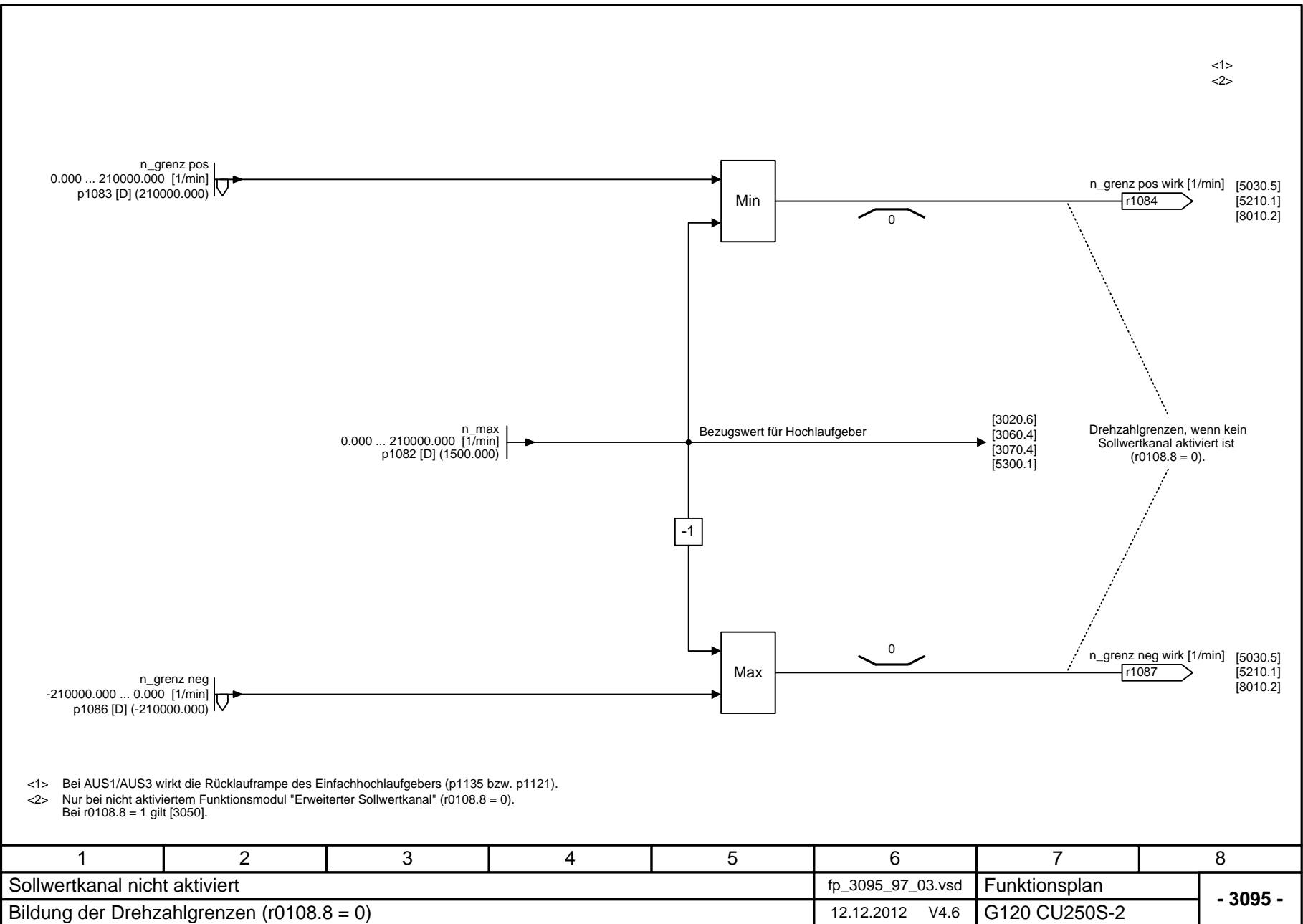


Bild 2-103 3095 – Bildung der Drehzahlgrenzen (r0108.8 = 0)

2.16 Einfachpositionierer (EPOS)

Funktionspläne

3610 – Betriebsart Tippen	2-1235
3612 – Betriebsart Referenzieren/Referenzpunktfahrt (p2597 = 0-Signal)	2-1236
3614 – Modus Fliegendes Referenzieren (p2597 = 1-Signal)	2-1237
3615 – Betriebsart Verfahrensätze Externer Satzwechsel	2-1238
3616 – Betriebsart Verfahrensätze	2-1239
3617 – Fahren auf Festanschlag	2-1240
3618 – Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI, Dynamikwerte	2-1241
3620 – Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI	2-1242
3625 – Betriebsartensteuerung	2-1243
3630 – Verfahrbereichsbegrenzungen	2-1244
3635 – Interpolator	2-1245
3640 – Steuerwort Satzanwahl/MDI Anwahl	2-1246
3645 – Zustandswort 1	2-1247
3646 – Zustandswort 2	2-1248
3650 – Zustandswort Aktiver Verfahrsatz/MDI aktiv	2-1249

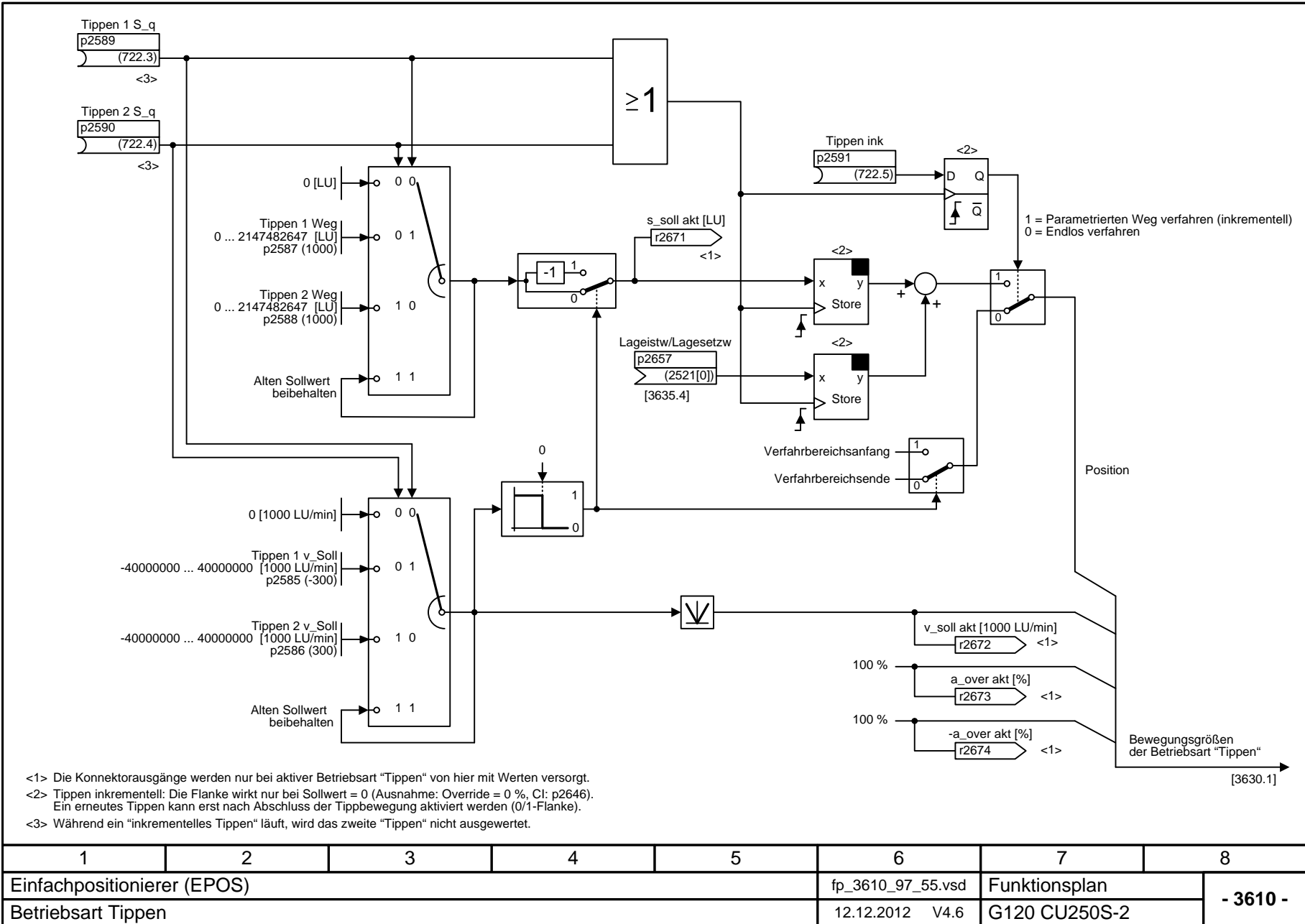


Bild 2-104 3610 – Betriebsart Tippen

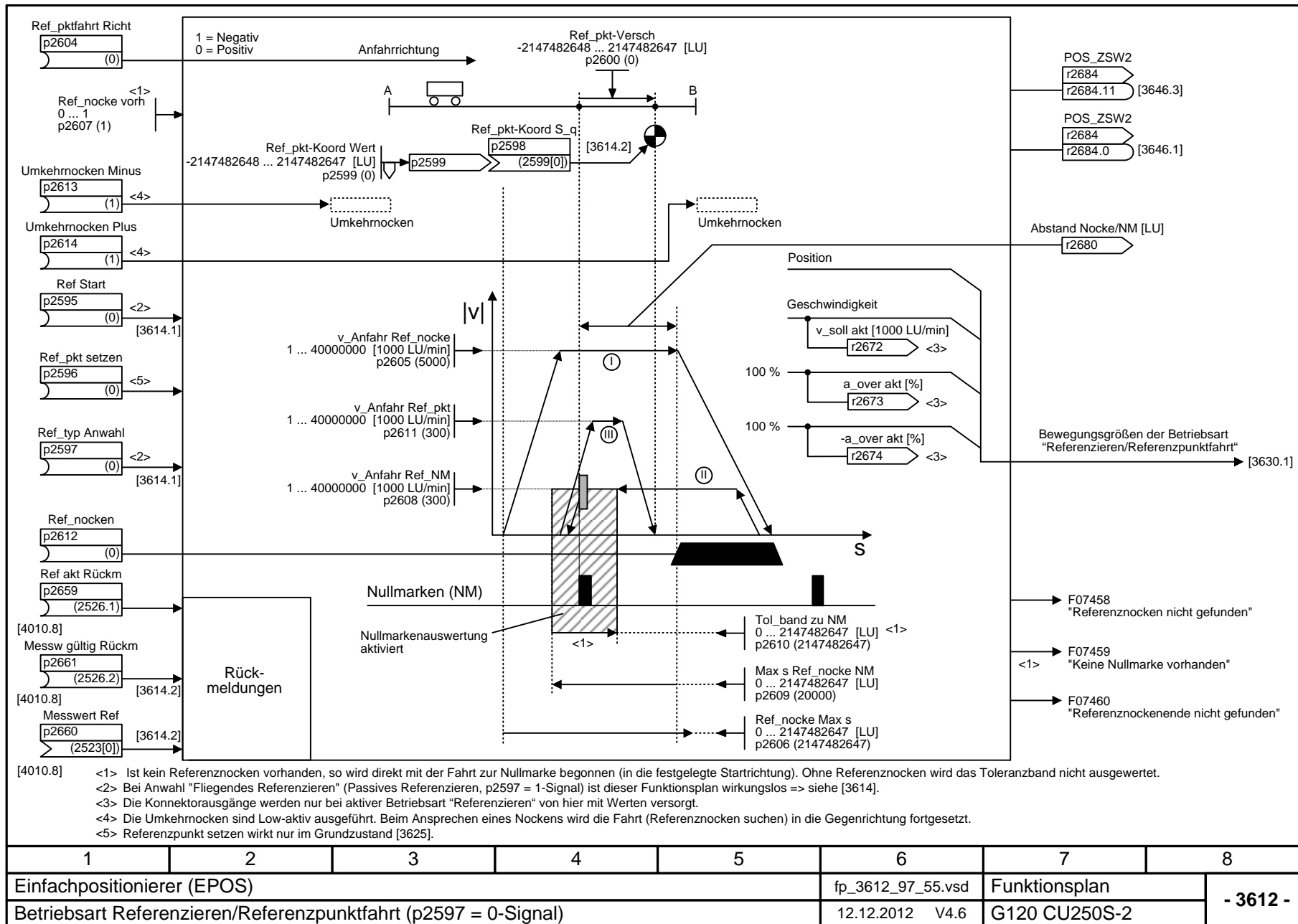
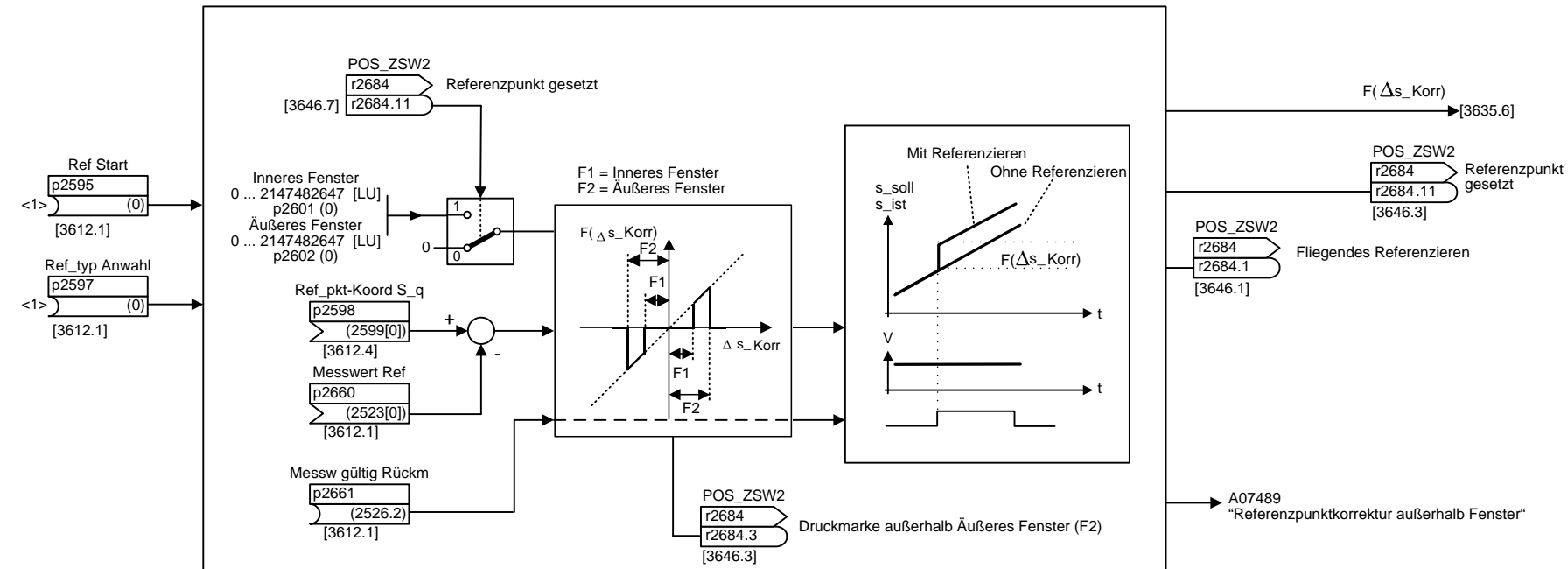


Bild 2-105 3612 – Betriebsart Referenzieren/Referenzpunktfahrt (p2597 = 0-Signal)



<1> Bei Anwahl "Referenzpunktfahrt" (Aktives Referenzieren, p2597 = 0-Signal) ist dieser Funktionsplan wirkungslos => siehe [3612].
Mit dem Modus "Fliegendes Referenzieren" (Passives Referenzieren, p2597 = 1-Signal) ist unmittelbar kein aktives Verfahren verbunden.
Der Modus kann von den Betriebsarten "Tippen" [3610], "Verfahrsätze" [3614] und "Sollwertdirektvorgabe/MDI" [3618] überlagert werden!

1	2	3	4	5	6	7	8
Einfachpositionierer (EPOS)					fp_3614_97_55.vsd	Funktionsplan	
Modus Fliegendes Referenzieren (p2597 = 1-Signal)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
						- 3614 -	

Bild 2-106 3614 – Modus Fliegendes Referenzieren (p2597 = 1-Signal)

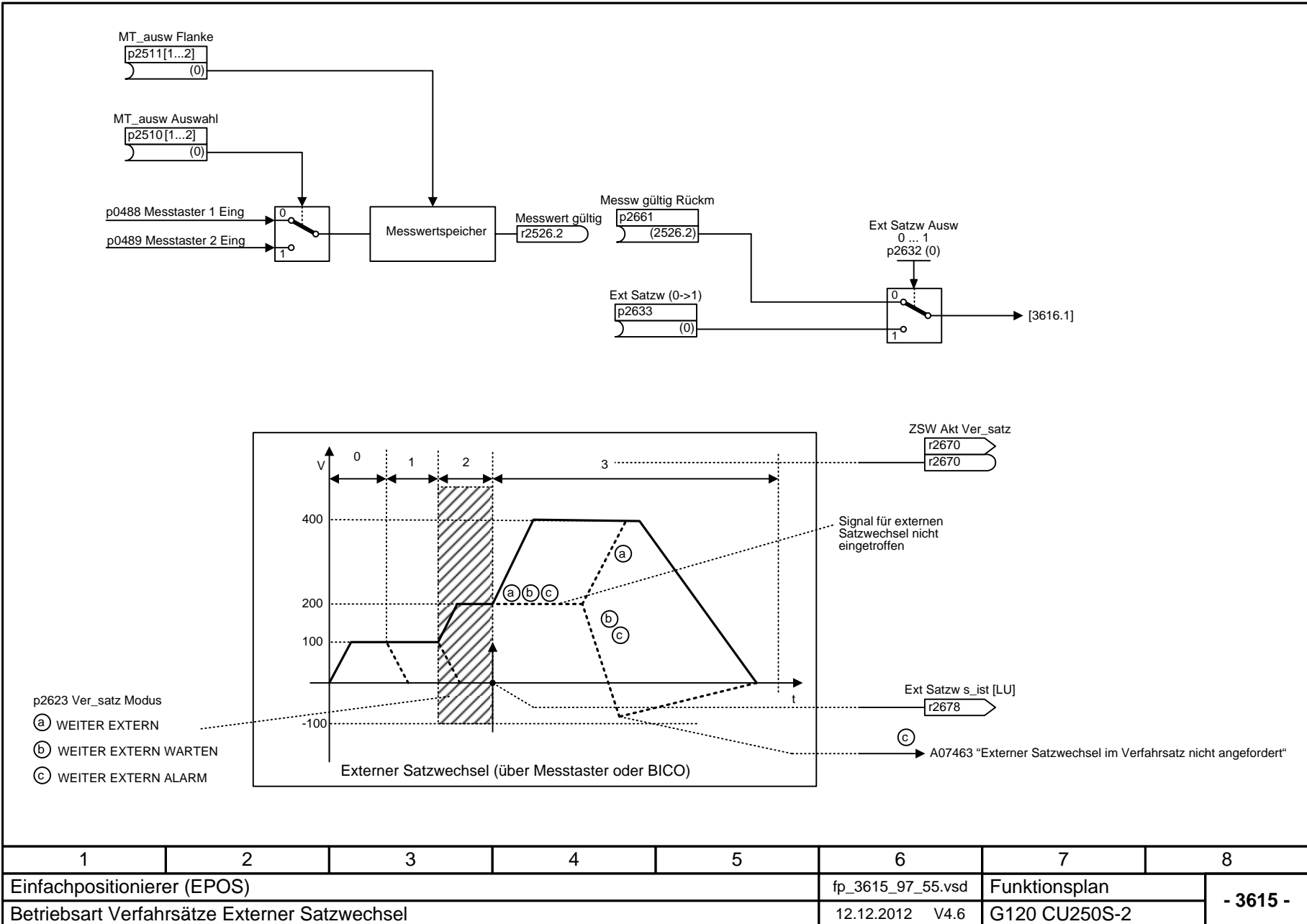
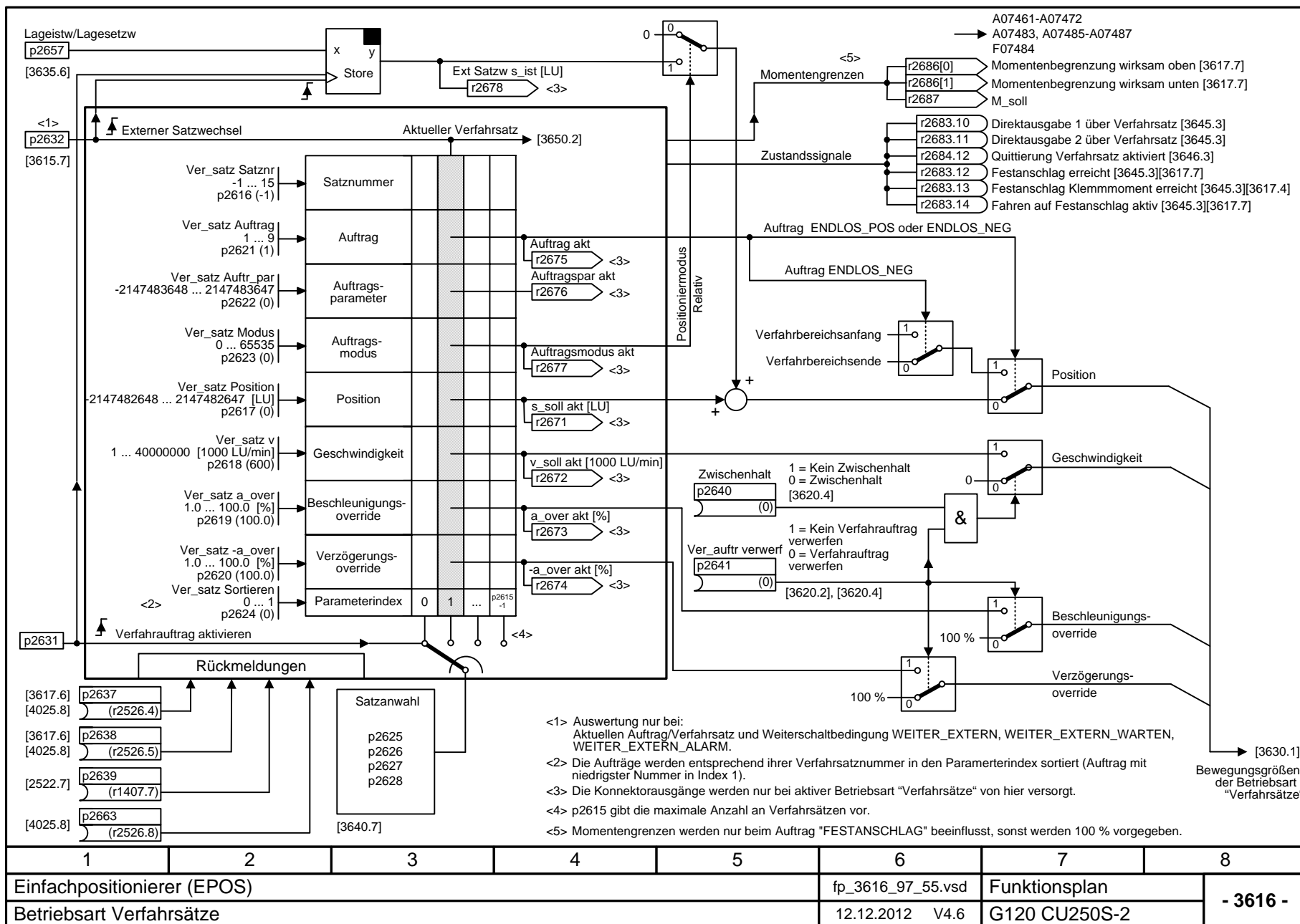
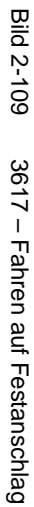


Bild 2-107 3615 – Betriebsart Verfahrssätze Externer Satzwechsel

1	2	3	4	5	6	7	8
Einfachpositionierer (EPOS)					fp_3615_97_55.vsd	Funktionsplan	
Betriebsart Verfahrssätze Externer Satzwechsel					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 3615 -

Funktionspläne Einfachpositionierer (EPOS)





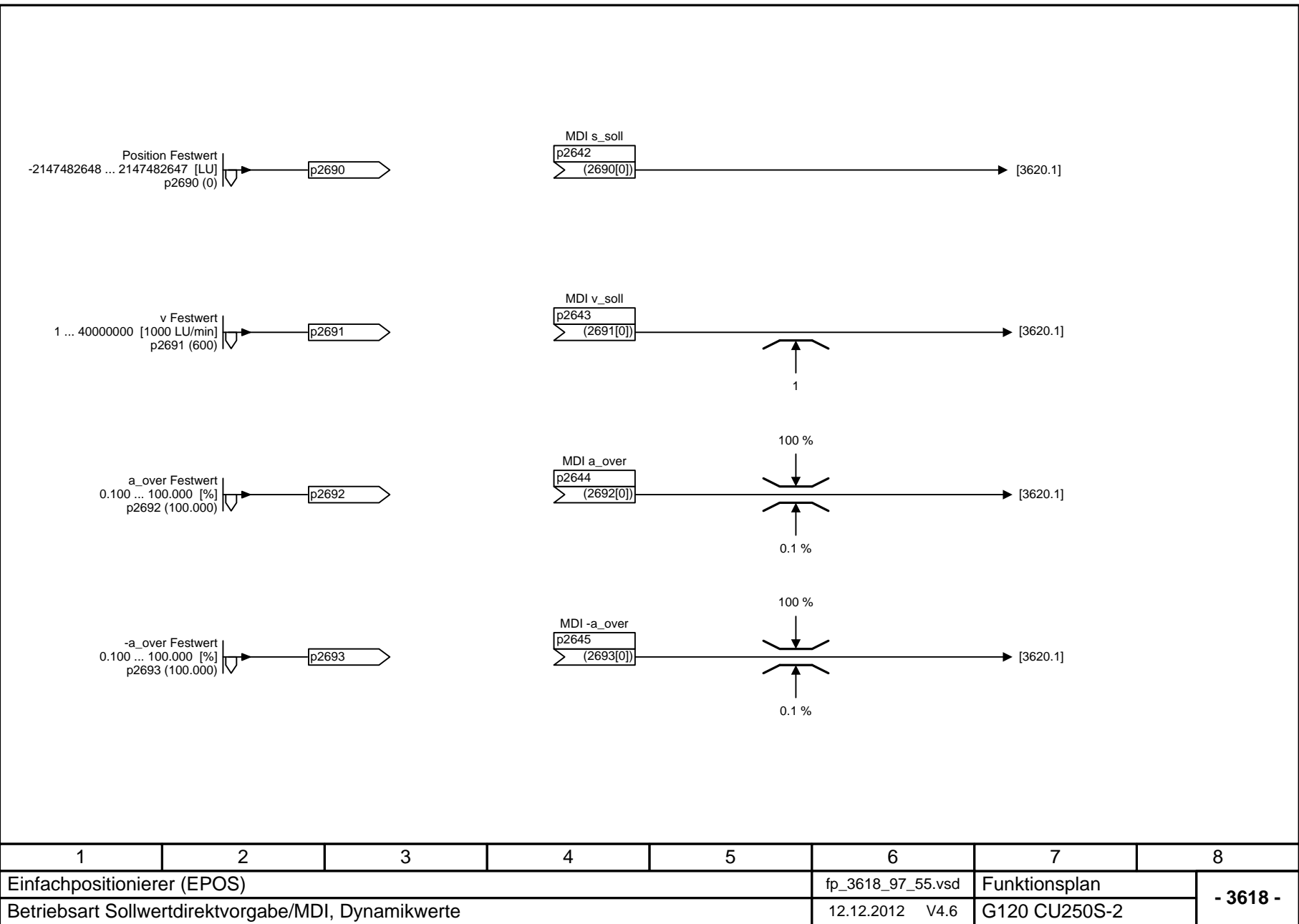
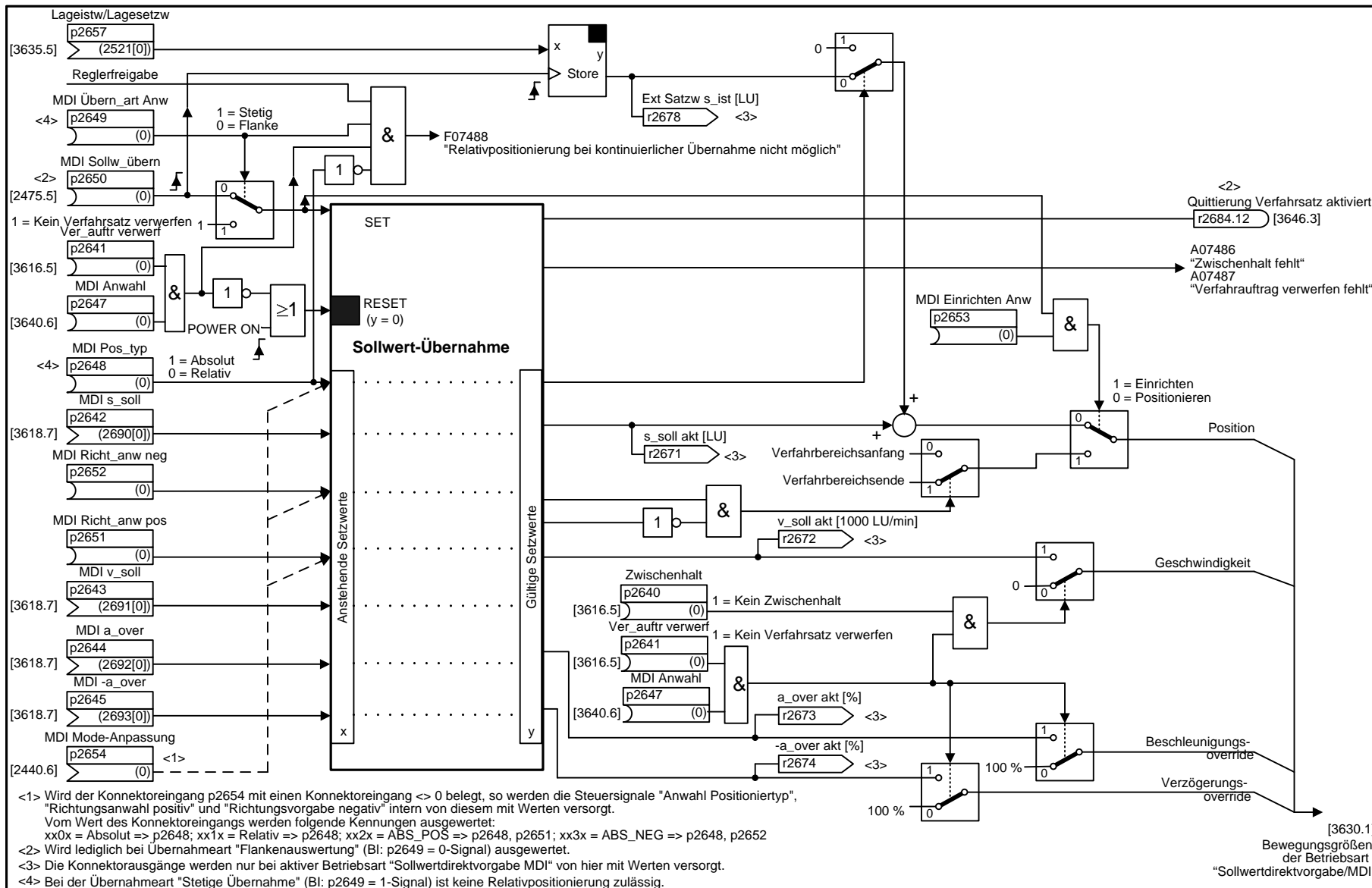
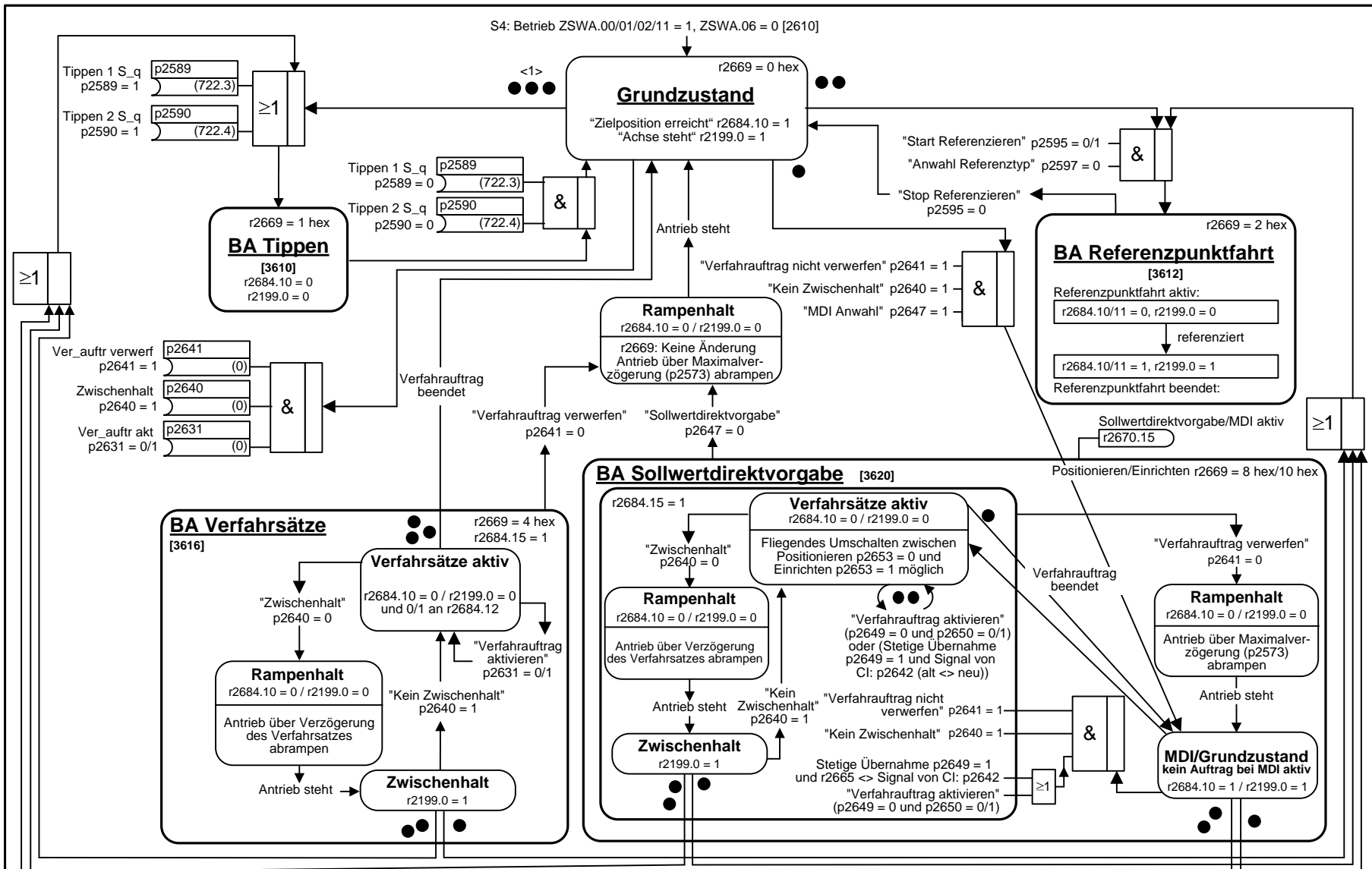


Bild 2-110 3618 – Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI, Dynamikwerte



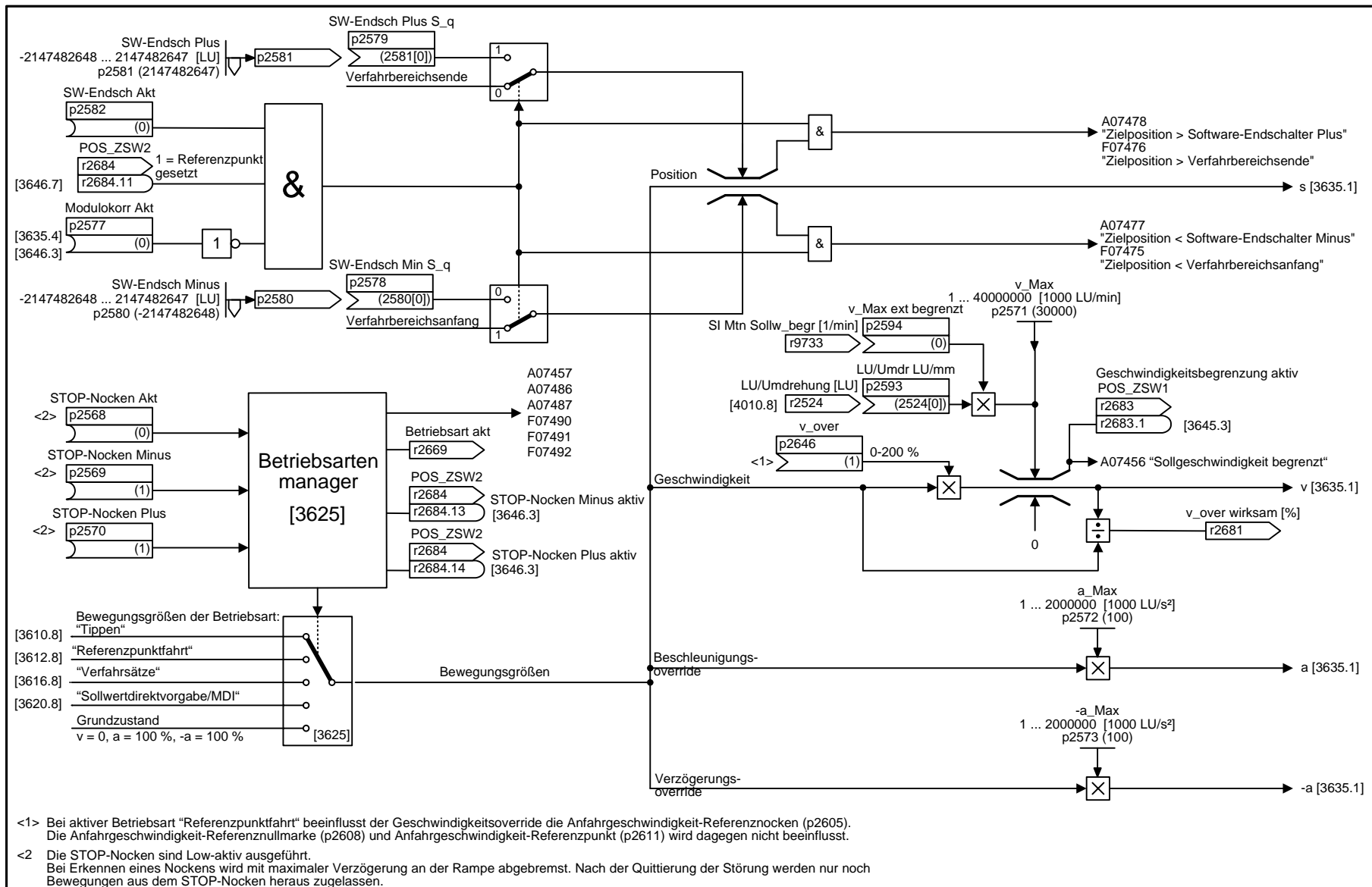
1	2	3	4	5	6	7	8	
Einfachpositionierer (EPOS)					fp_3620_97_55.vsd	Funktionsplan		- 3620 -
Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2		

Bild 2-111 3620 – Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI



1	2	3	4	5	6	7	8
Einfachpositionierer (EPOS)					fp_3625_97_55.vsd	Funktionsplan	
Betriebsartensteuerung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 3625 -

Bild 2-112 3625 – Betriebsartensteuerung

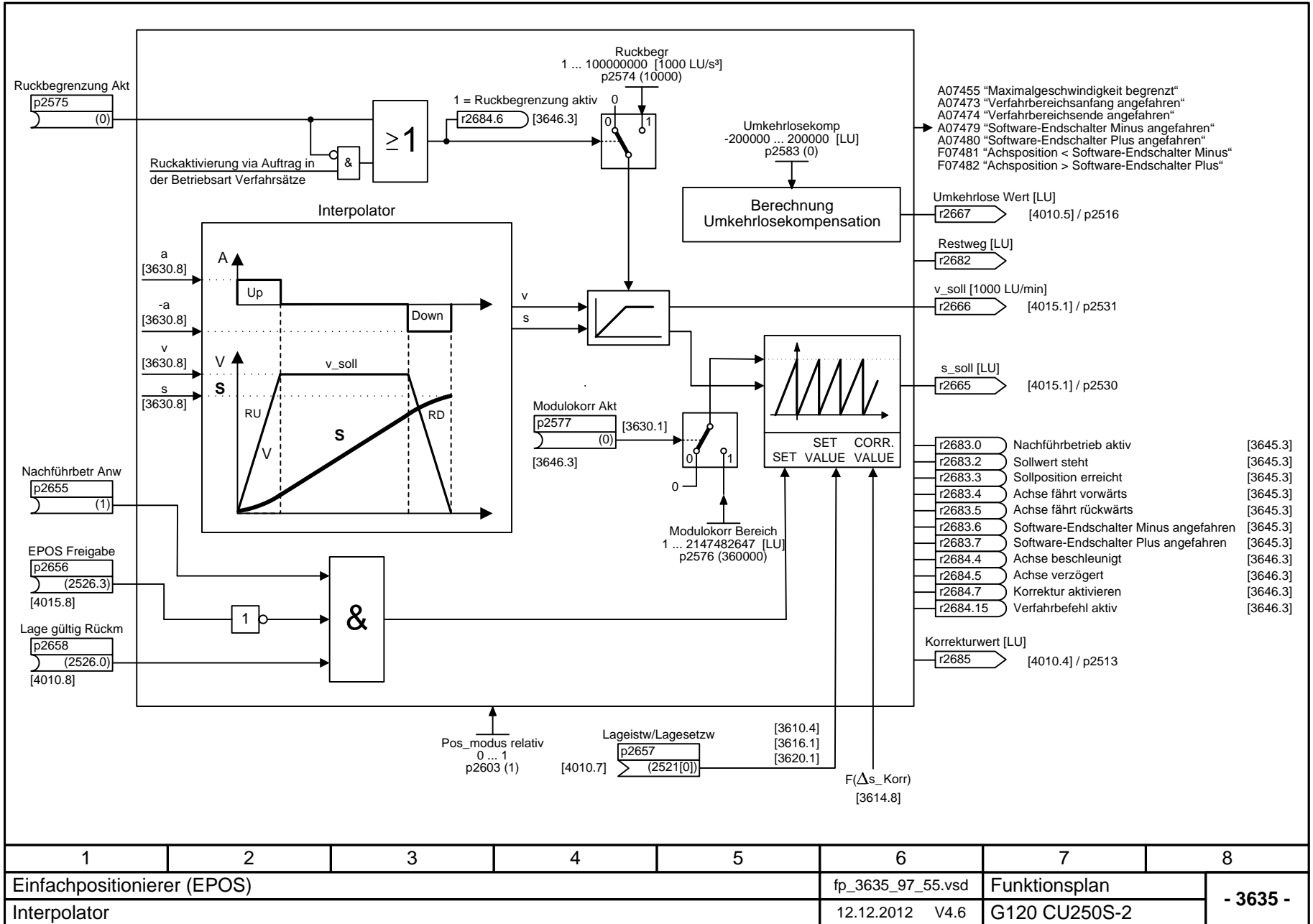


<1> Bei aktiver Betriebsart "Referenzpunktfahrt" beeinflusst der Geschwindigkeitsoverride die Anfahrgeschwindigkeit-Referenznocken (p2605). Die Anfahrgeschwindigkeit-Referenznullmarke (p2608) und Anfahrgeschwindigkeit-Referenzpunkt (p2611) wird dagegen nicht beeinflusst.

<2> Die STOP-Nocken sind Low-aktiv ausgeführt. Bei Erkennen eines Nockens wird mit maximaler Verzögerung an der Rampe abgebremst. Nach der Quittierung der Störung werden nur noch Bewegungen aus dem STOP-Nocken heraus zugelassen.

1	2	3	4	5	6	7	8	
Einfachpositionierer (EPOS)					fp_3630_97_55.vsd	Funktionsplan		- 3630 -
Verfahrbereichsbegrenzungen					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2		

Bild 2-113 3630 – Verfahrbereichsbegrenzungen



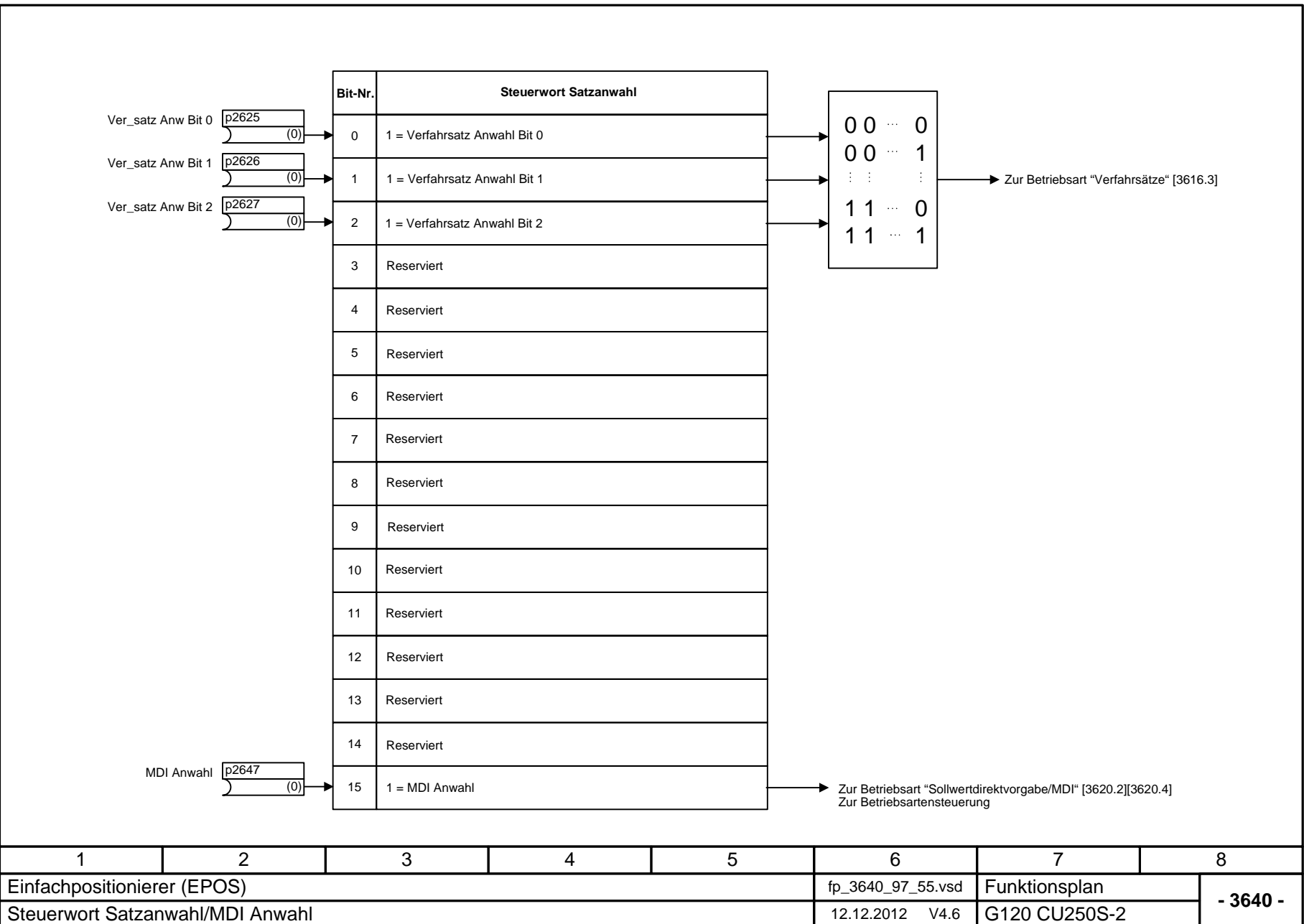


Bild 2-115 3640 – Steuerwort Satzanwahl/MDI Anwahl

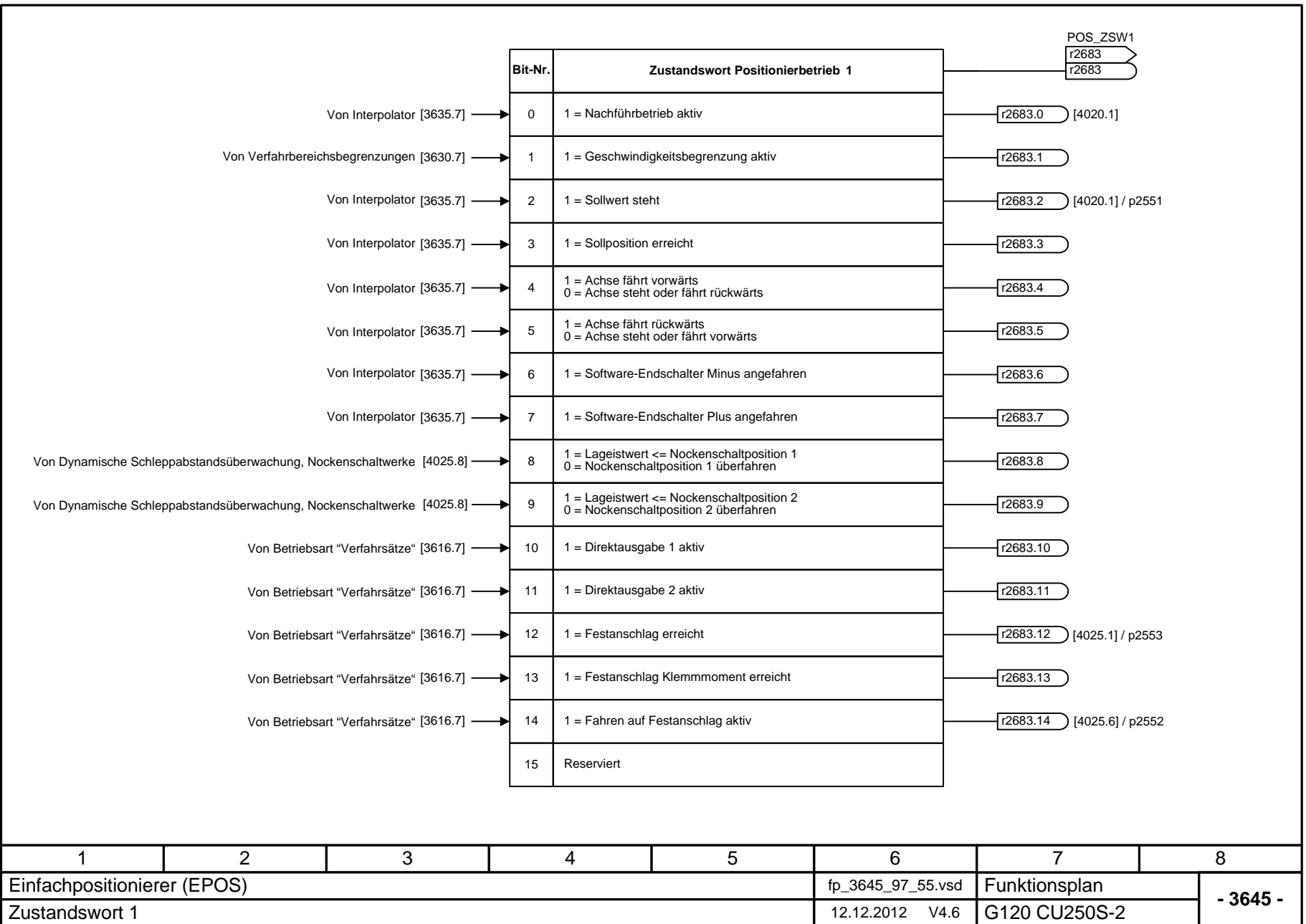


Bild 2-116 3645 – Zustandswort 1

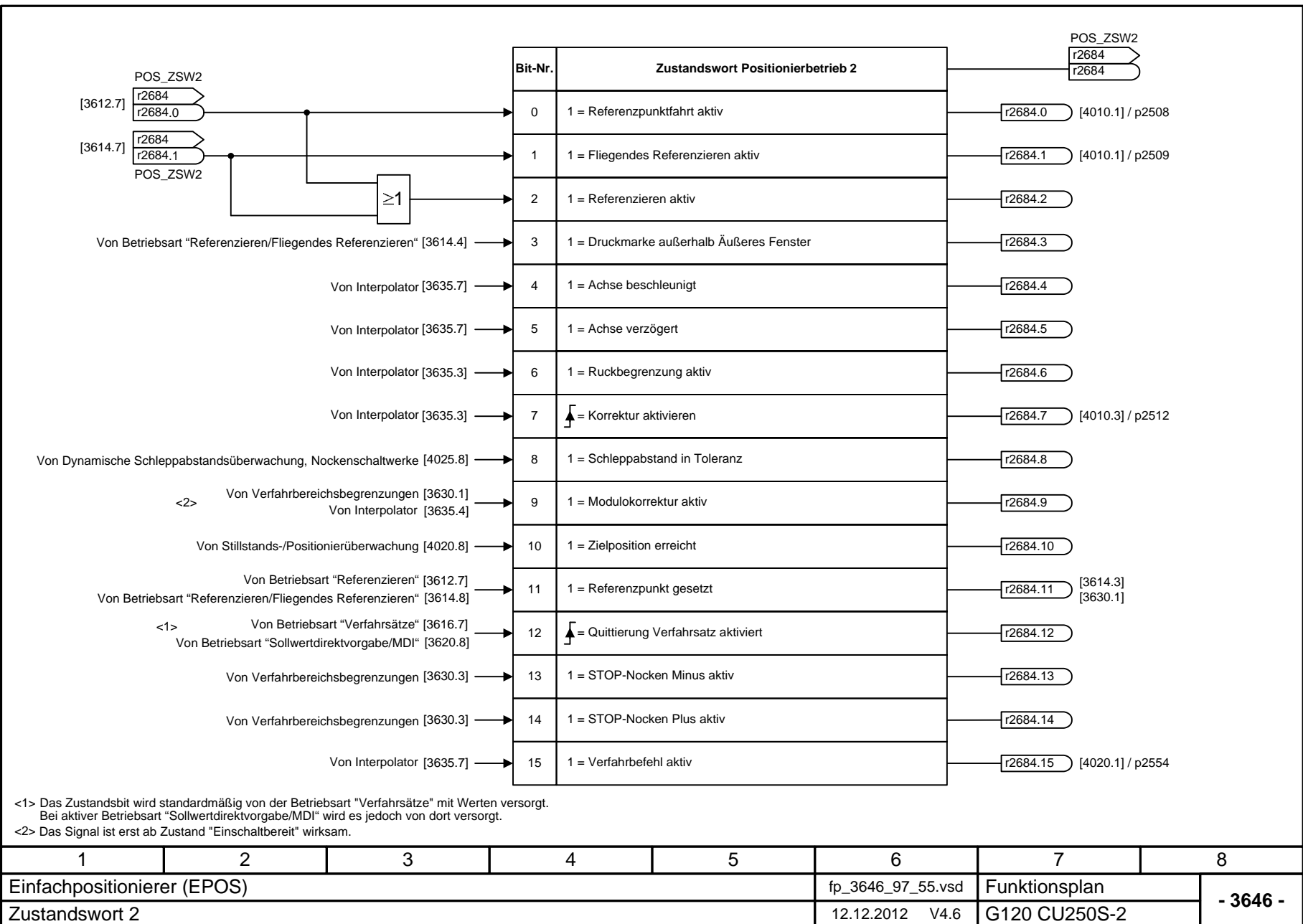
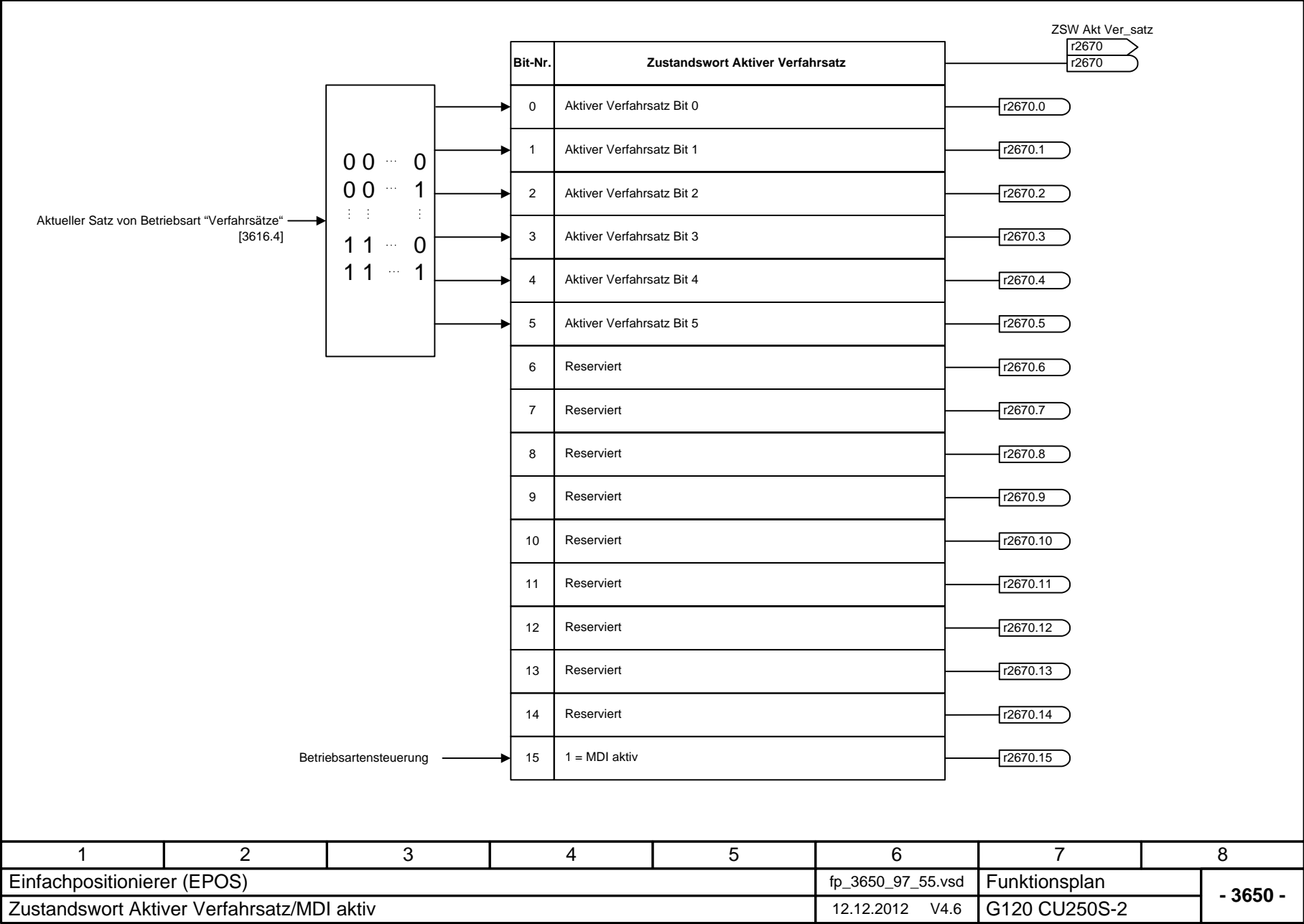


Bild 2-117 3646 – Zustandswort 2

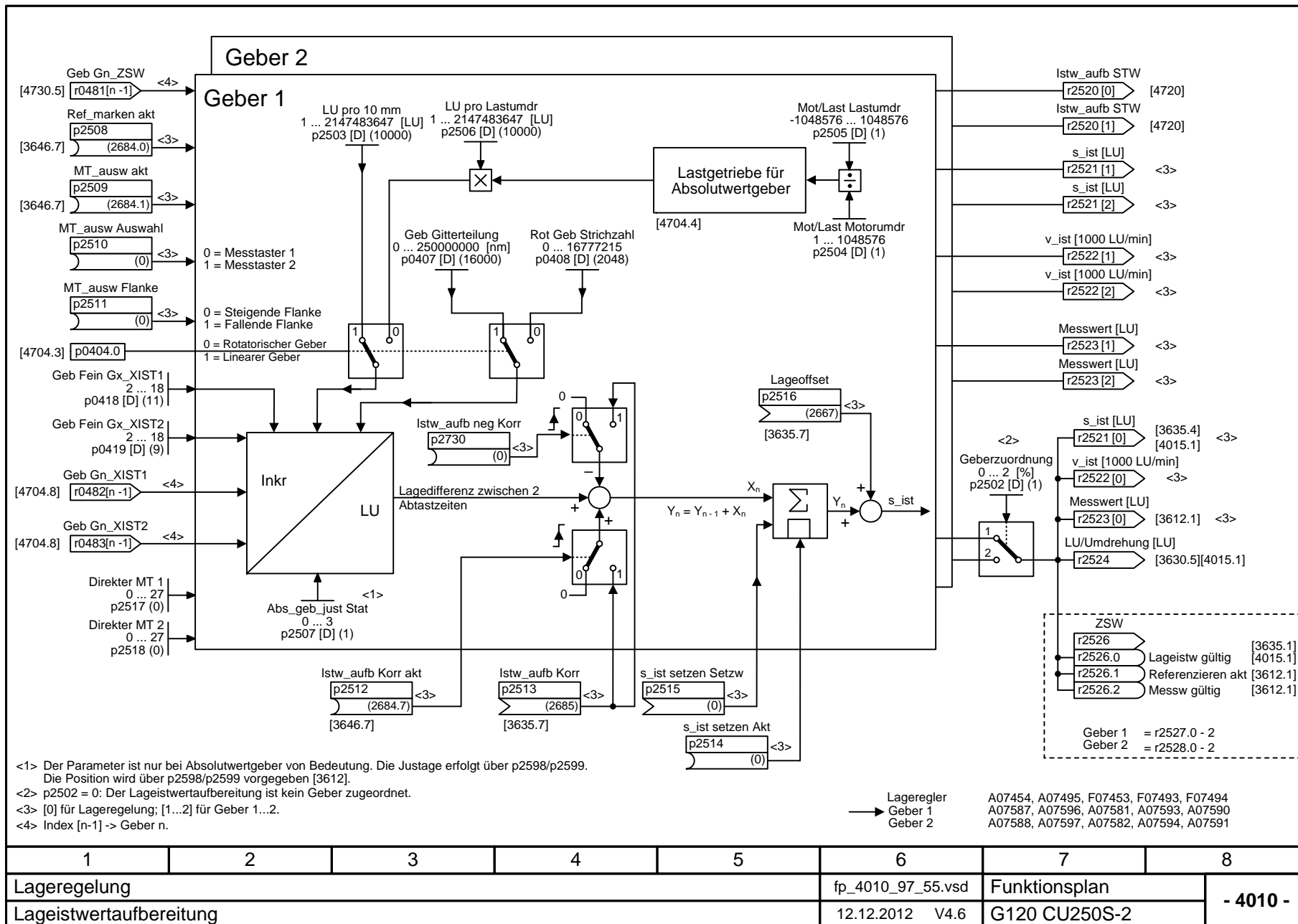


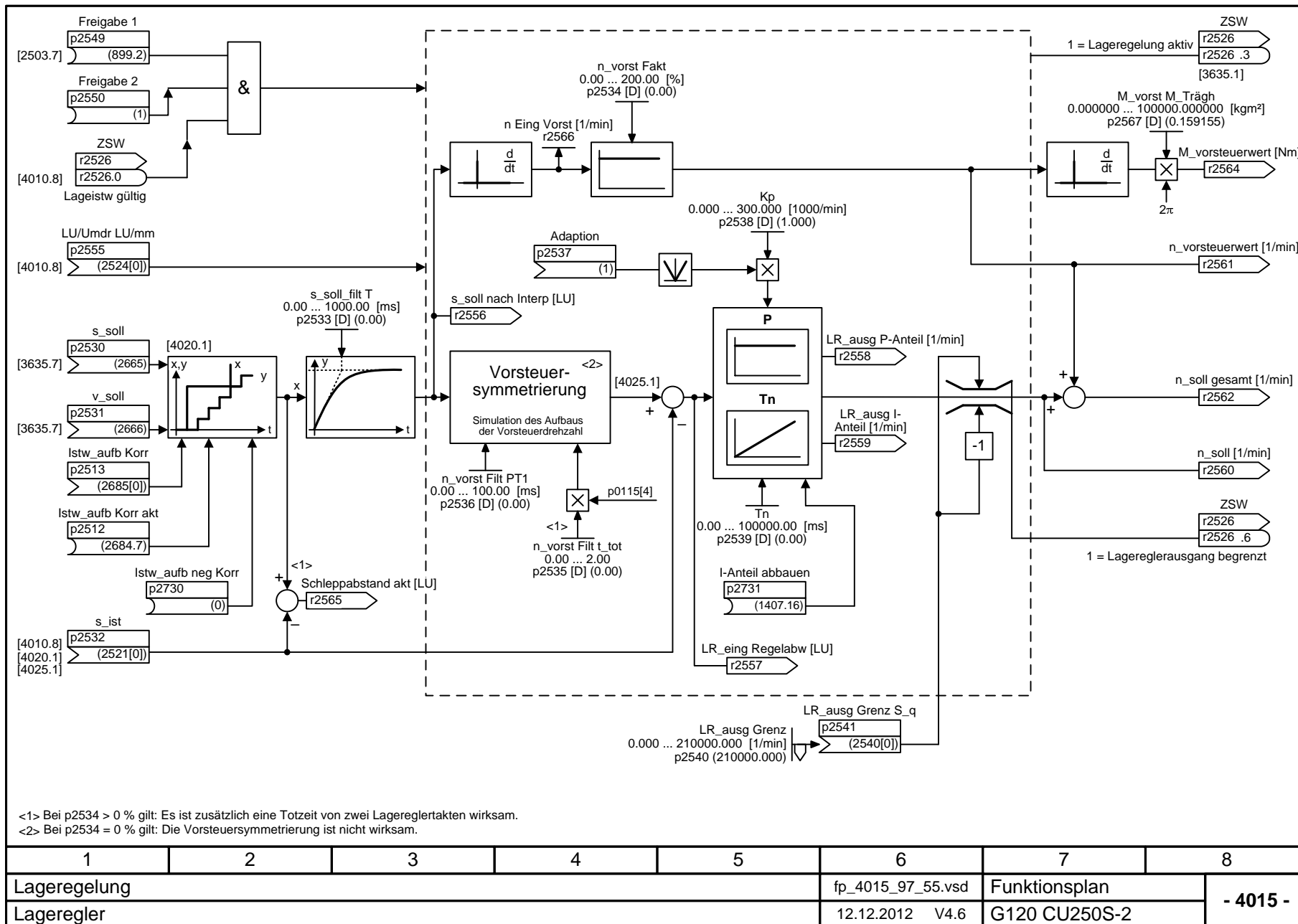
2.17 Lageregelung

Funktionspläne

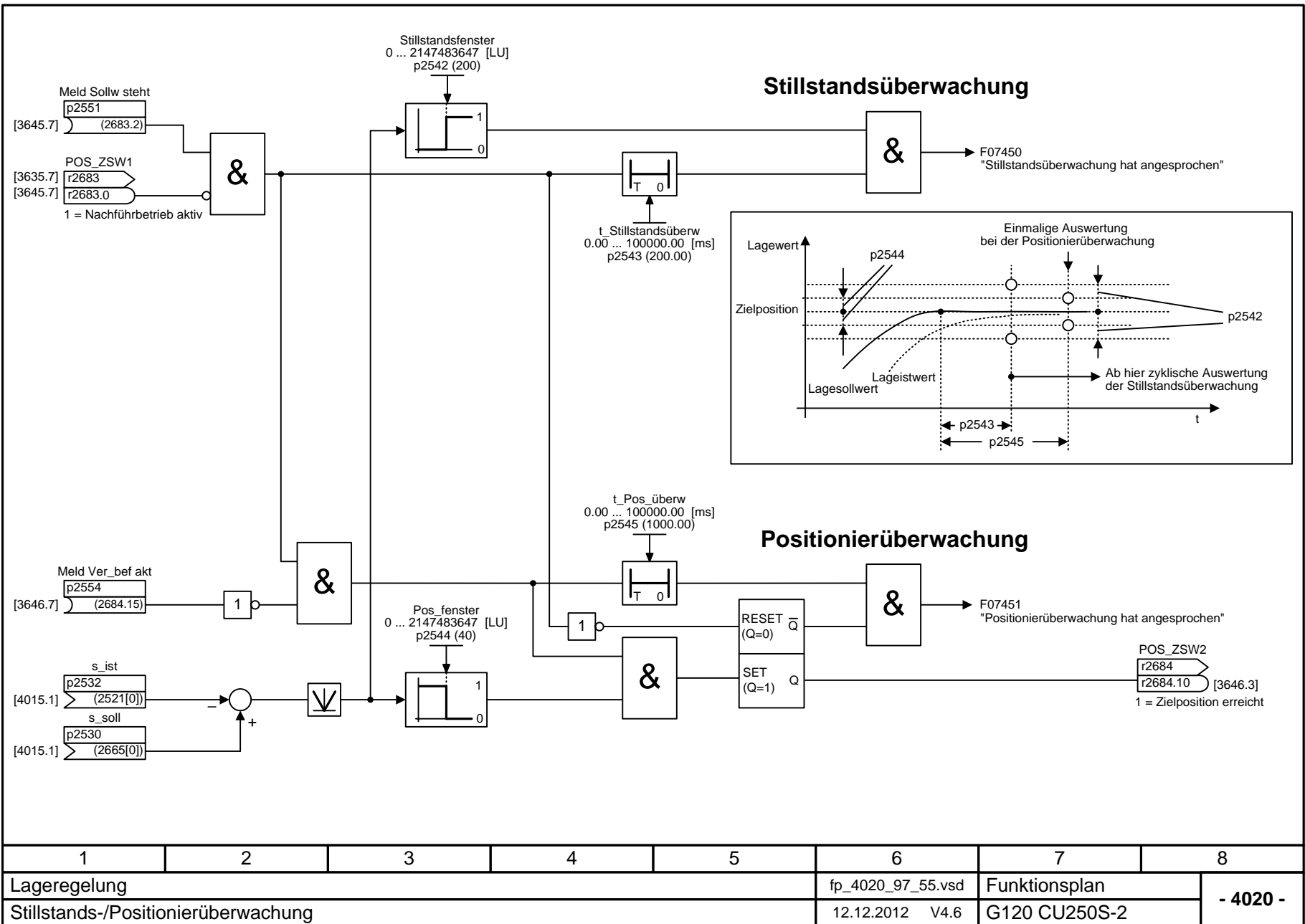
4010 – Lageistwertaufbereitung	2-1251
4015 – Lageregler	2-1252
4020 – Stillstands-/Positionierüberwachung	2-1253
4025 – Dynamische Schleppabstandsüberwachung, Nockenschaltwerke	2-1254

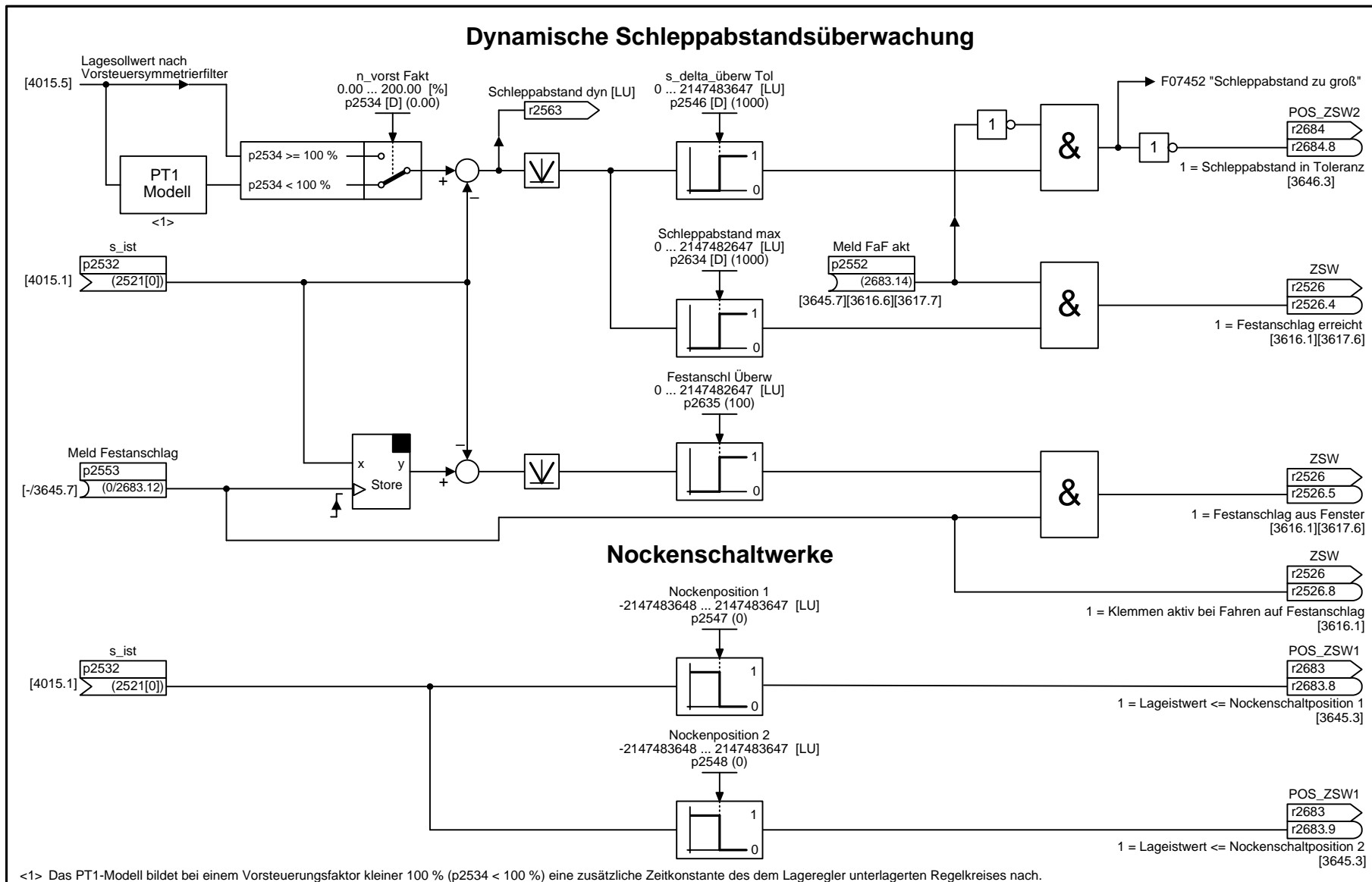
Bild 2-119 4010 – Lageistwertaufbereitung





1	2	3	4	5	6	7	8
Lageregelung					fp_4015_97_55.vsd	Funktionsplan	
Lageregler					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 4015 -





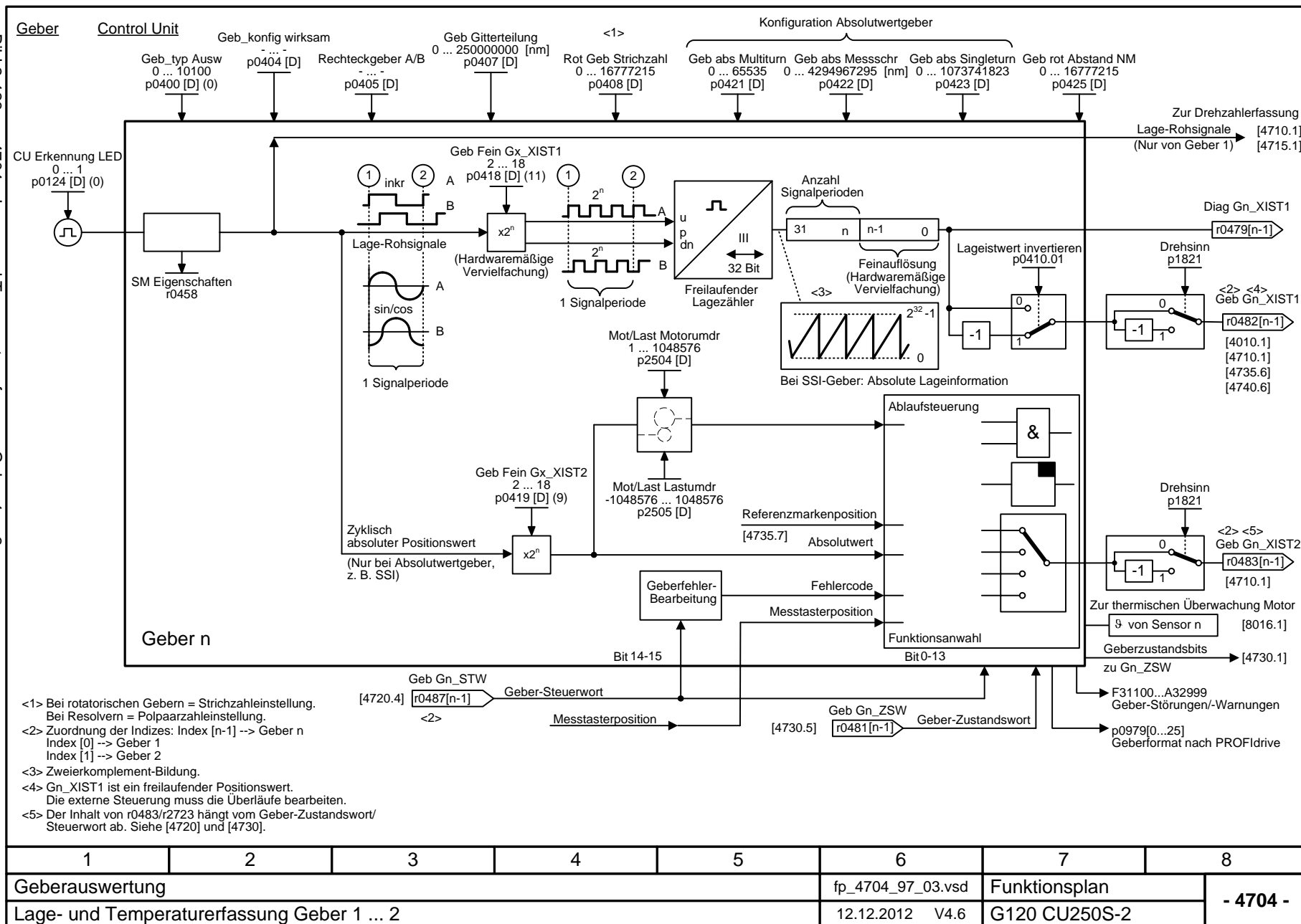
1	2	3	4	5	6	7	8
Lageregelung					fp_4025_97_55.vsd	Funktionsplan	
Dynamische Schleppabstandsüberwachung, Nockenschaltwerke					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 4025 -

Bild 2-122 4025 – Dynamische Schleppabstandsüberwachung, Nockenschaltwerke

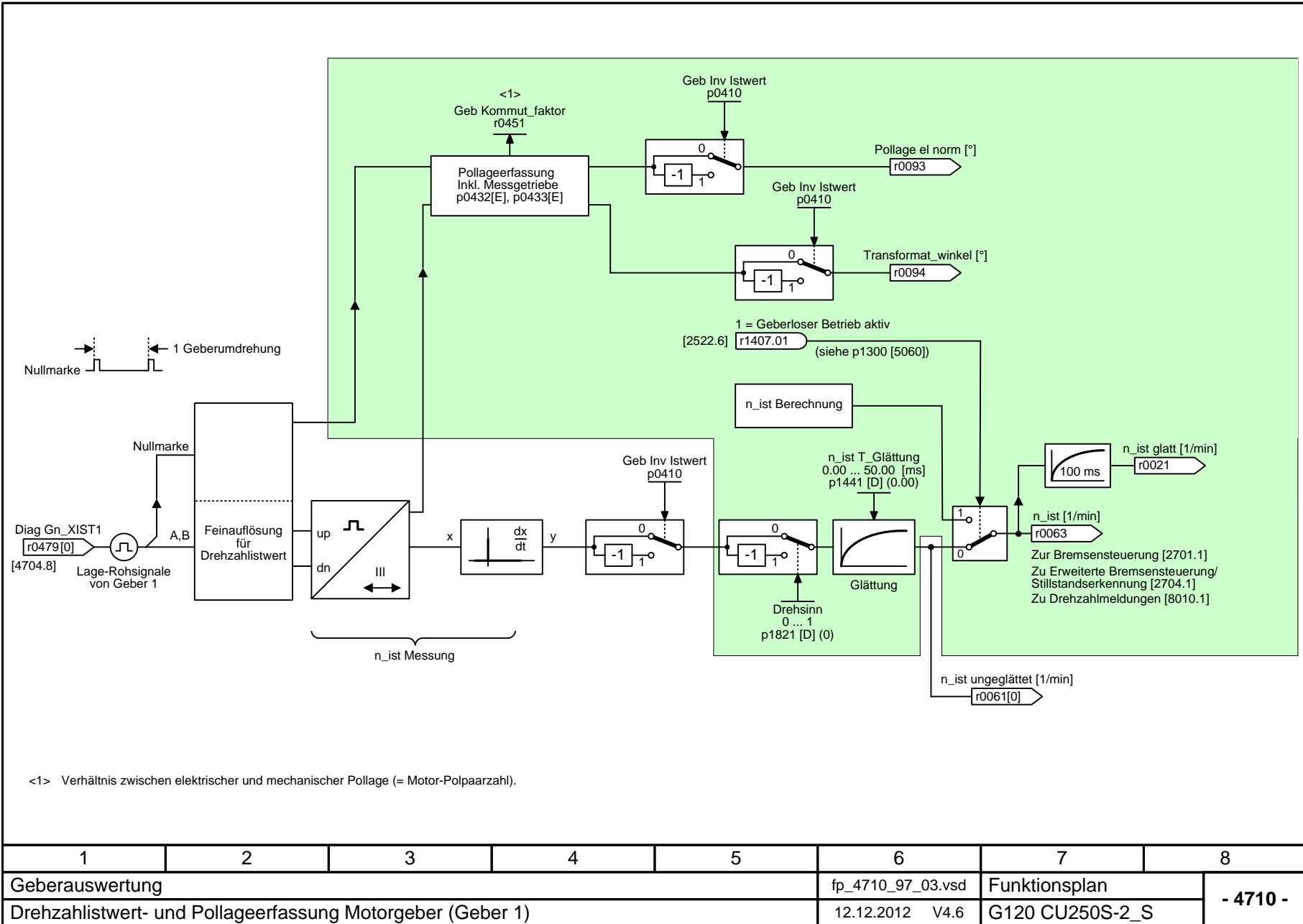
2.18 Geberauswertung

Funktionspläne

4704 – Lage- und Temperaturerfassung Geber 1 ... 2	2-1256
4710 – Drehzahlwert- und Pollageerfassung Motorgeber (Geber 1), Servo	2-1257
4715 – Drehzahlwert- und Pollageerfassung Motorgeber ASM/SM (Geber 1), Vektor	2-1258
4720 – Geberschnittstelle, Empfangssignale Geber 1 ... 2	2-1259
4730 – Geberschnittstelle, Sendesignale Geber 1 ... 2	2-1260
4735 – Referenzmarkensuche mit Nullmarkensatz Geber 1	2-1261
4750 – Absolutwert bei Inkrementalgeber	2-1262



1	2	3	4	5	6	7	8
Geberauswertung					fp_4704_97_03.vsd	Funktionsplan	
Lage- und Temperaturerfassung Geber 1 ... 2					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 4704 -		



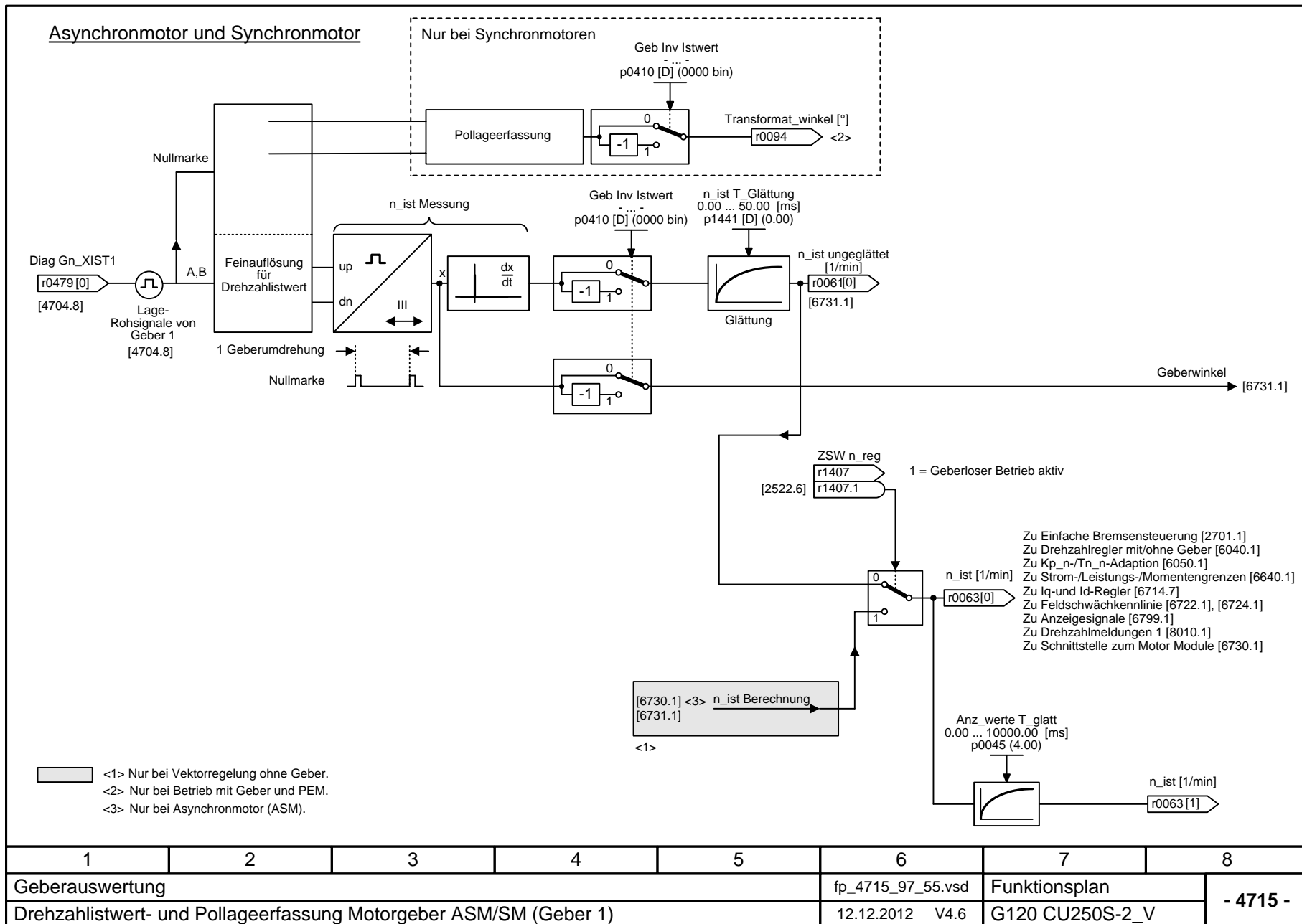
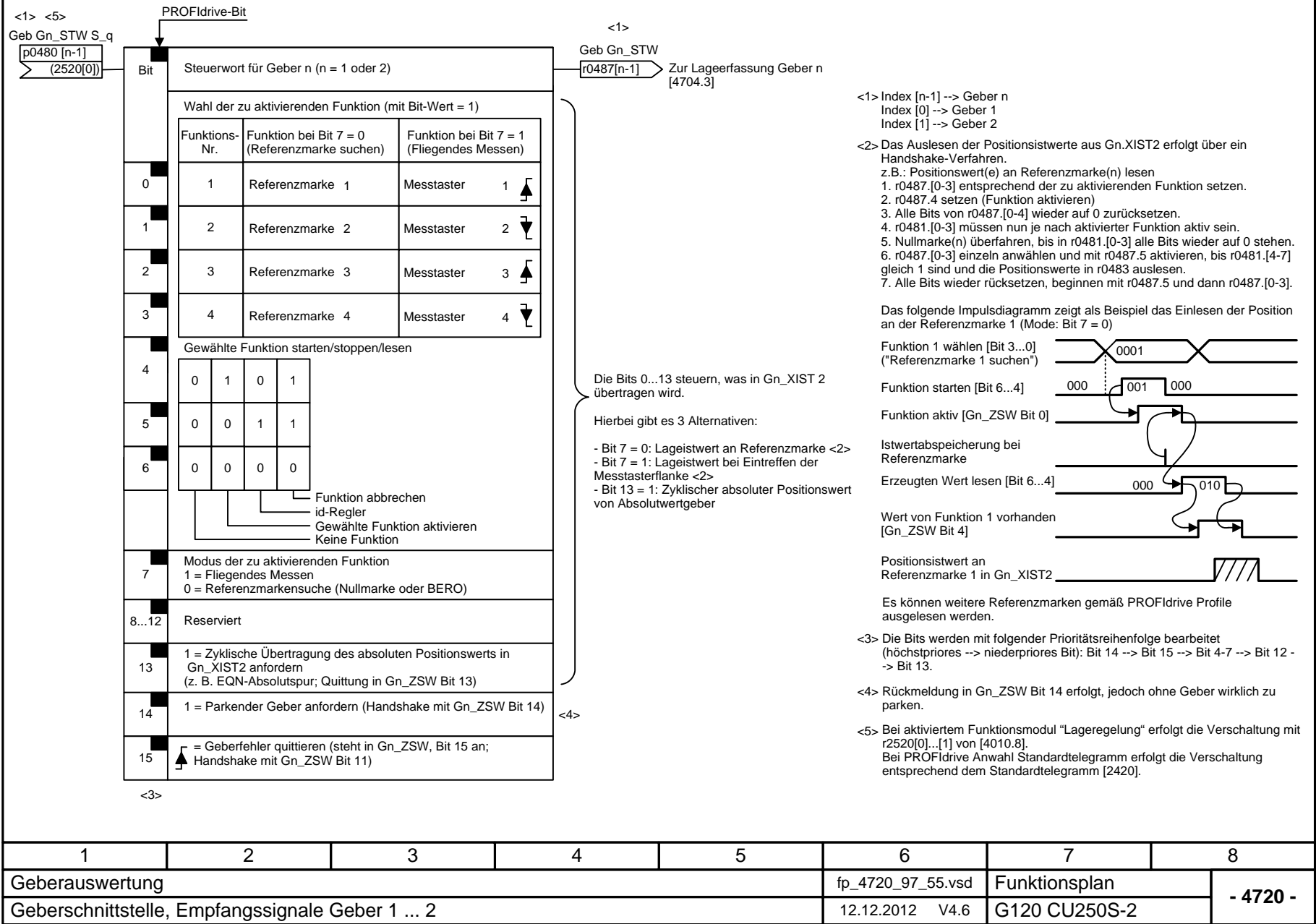
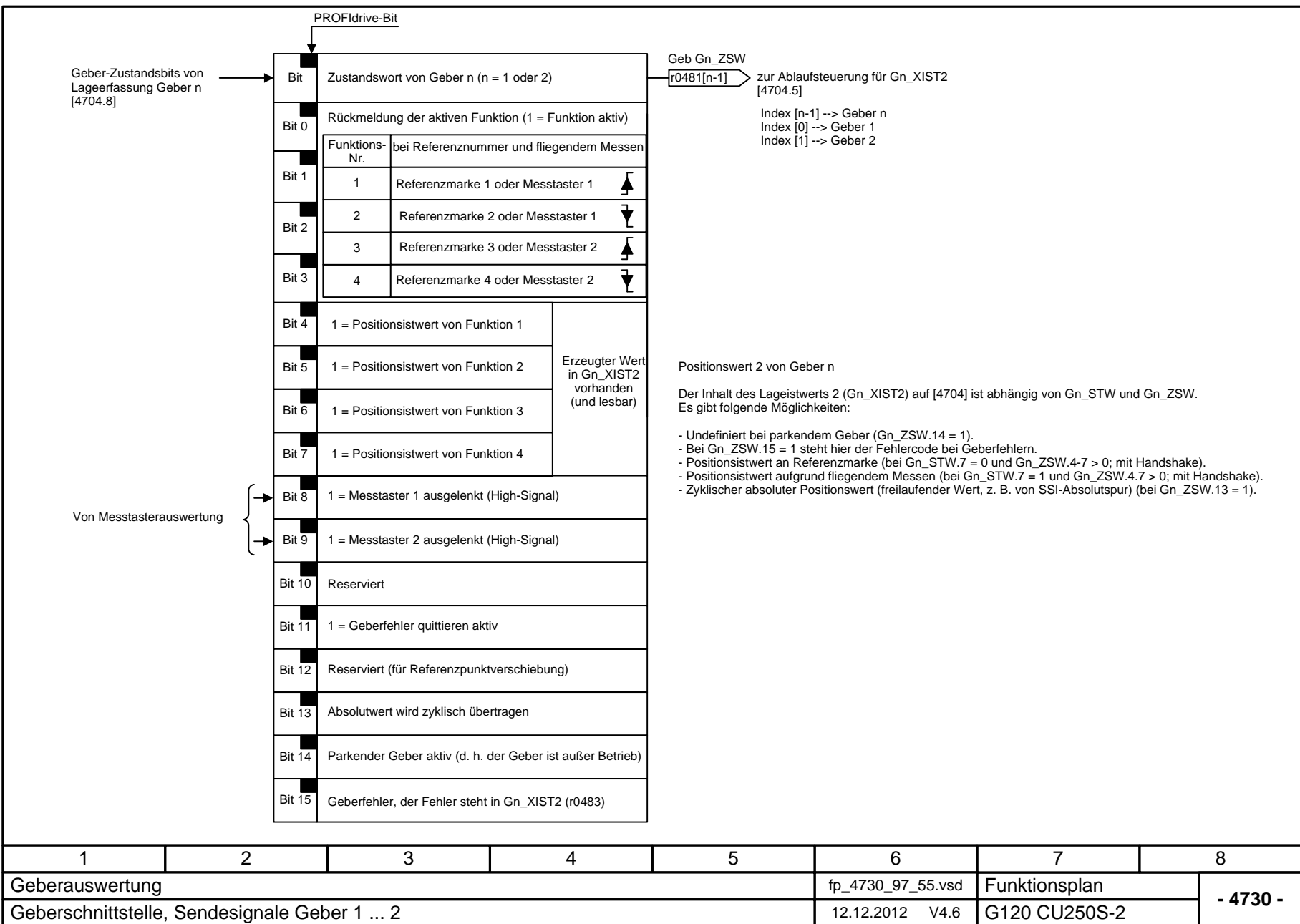
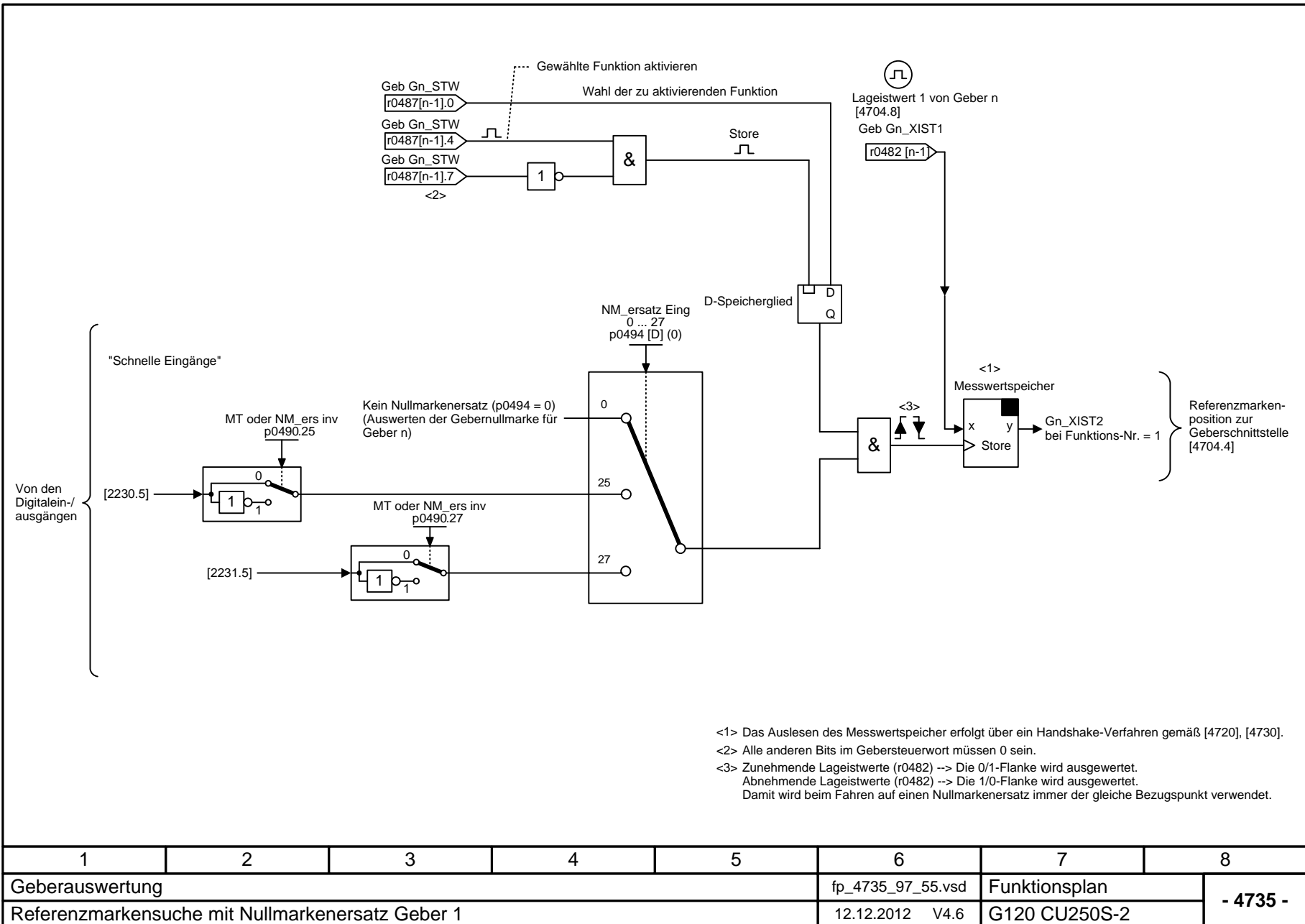


Bild 2-125 4715 – Drehzahlwert- und Pollageerfassung Motorgeber ASM/SM (Geber 1), Vektor

Bild 2-126 4720 – Geberschnittstelle, Empfangssignale Geber 1 ... 2







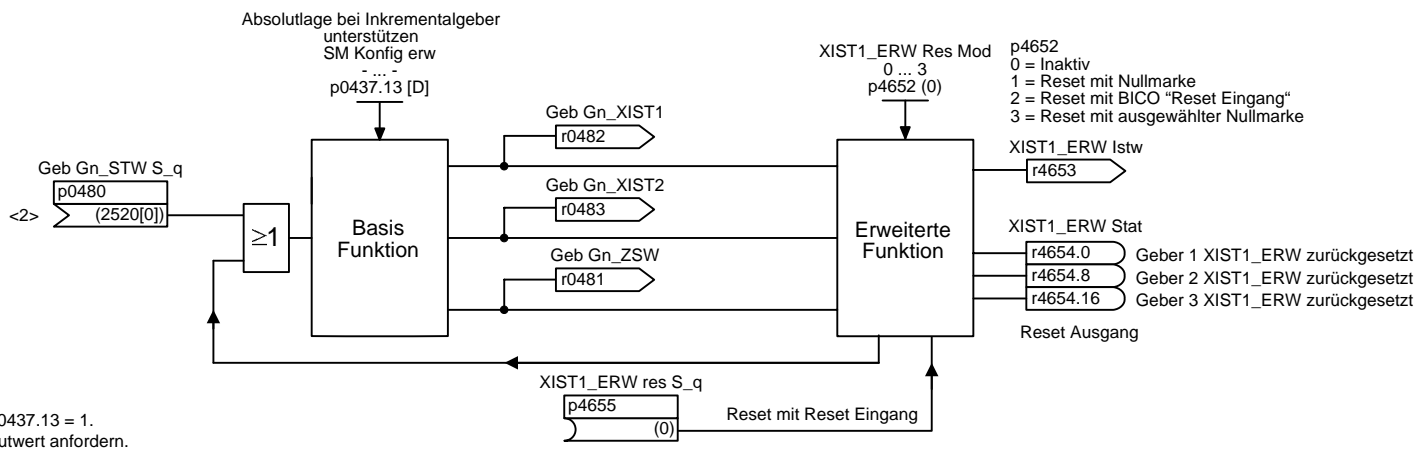
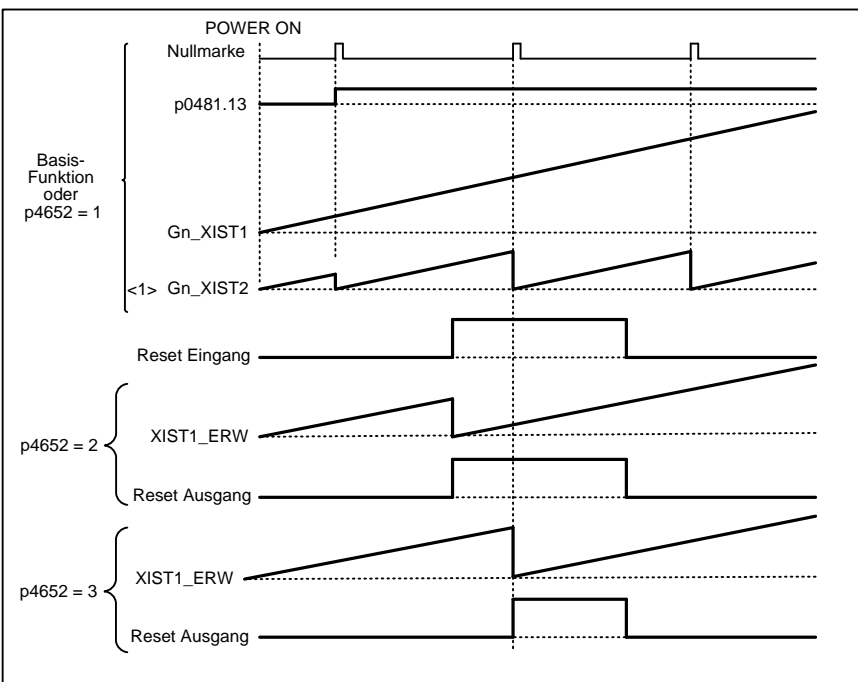


Bild 2-129 4750 – Absolutwert bei Inkrementalgeber

1	2	3	4	5	6	7	8
Geberauswertung					fp_4750_97_55.vsd	Funktionsplan	
Absolutwert bei Inkrementalgeber					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 4750 -

2.19 Servoregelung

Funktionspläne

5020 – Drehzahl Sollwertfilter und Drehzahlvorsteuerung	2-1264
5030 – Referenzmodell/Vorsteuersymmetrierung/Sollwert n-Regler	2-1265
5040 – Drehzahlregler mit Geber	2-1266
5042 – Drehzahlregler, Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber (p1402.4 = 1)	2-1267
5050 – Drehzahlregleradaption (Kp_n-/Tn_n-Adaption)	2-1268
5060 – Momentensollwert, Umschaltung Regelungsart	2-1269
5210 – Drehzahlregler ohne Geber	2-1270
5300 – U/f-Steuerung	2-1271
5490 – Drehzahlregelung Konfiguration	2-1272
5610 – Momentenbegrenzung/-reduzierung/-Interpolator	2-1273
5620 – Motorische/Generatorische Momentengrenze	2-1274
5630 – Obere/Untere Momentengrenze	2-1275
5640 – Modusumschaltung, Leistungs-/Strombegrenzung	2-1276
5650 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler	2-1277
5710 – Stromsollwertfilter 1 ... 2	2-1278
5714 – Iq- und Id-Regler	2-1279
5722 – Feldstromvorgabe, Flussregler	2-1280

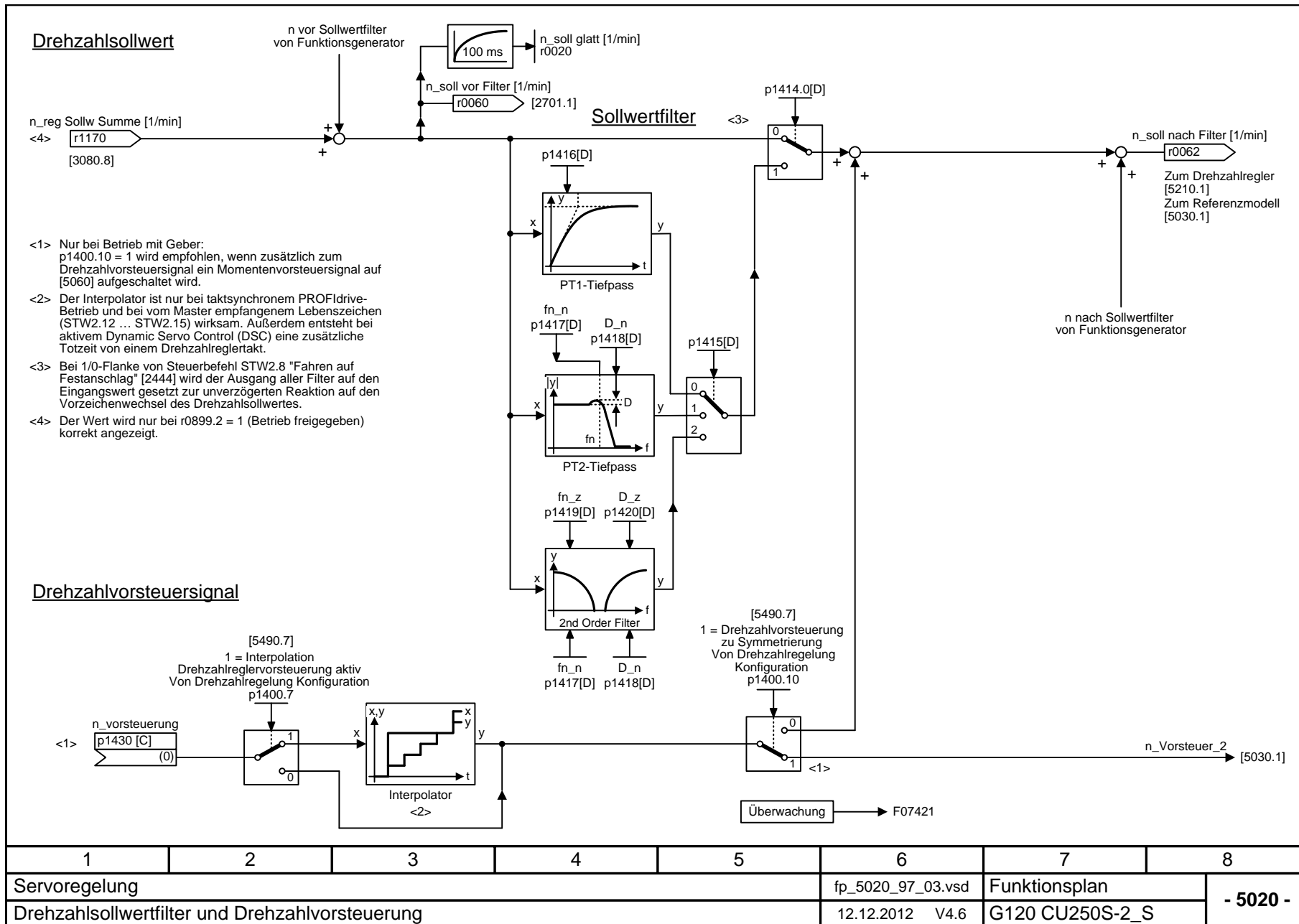


Bild 2-130 5020 – Drehzahlsollwertfilter und Drehzahlvorsteuerung

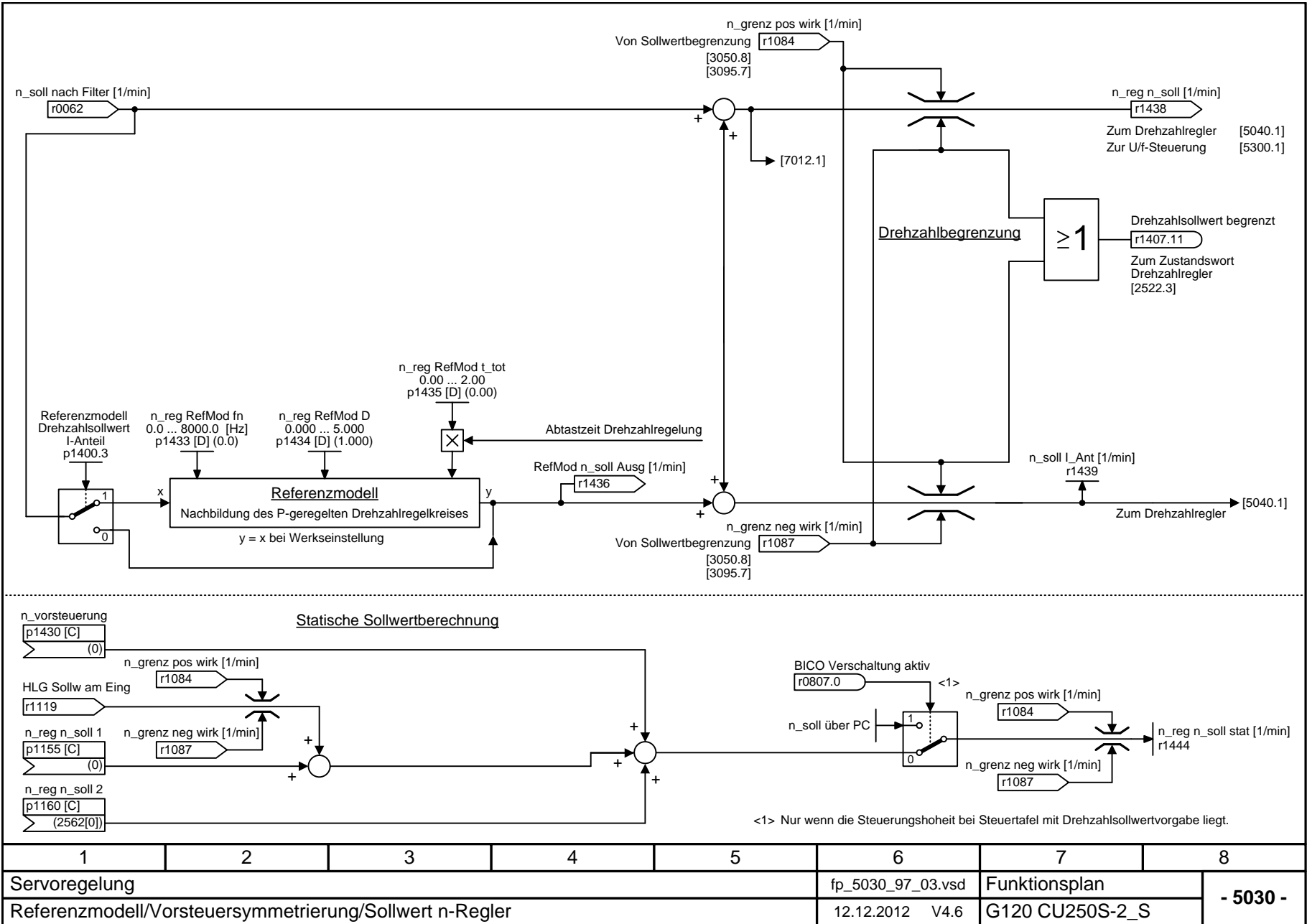
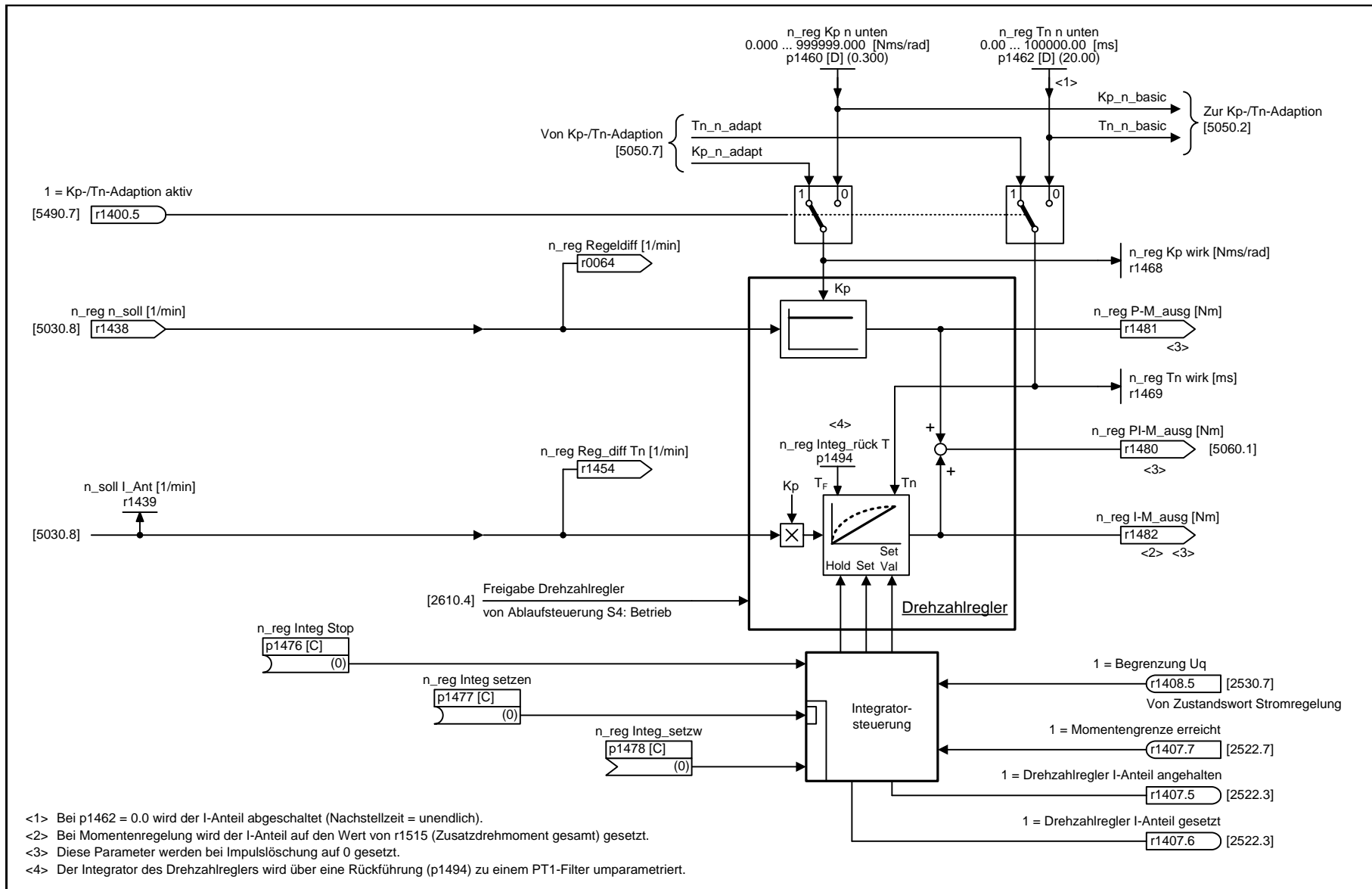


Bild 2-131 5030 – Referenzmodell/Vorsteuersymmetrierung/Sollwert n-Regler

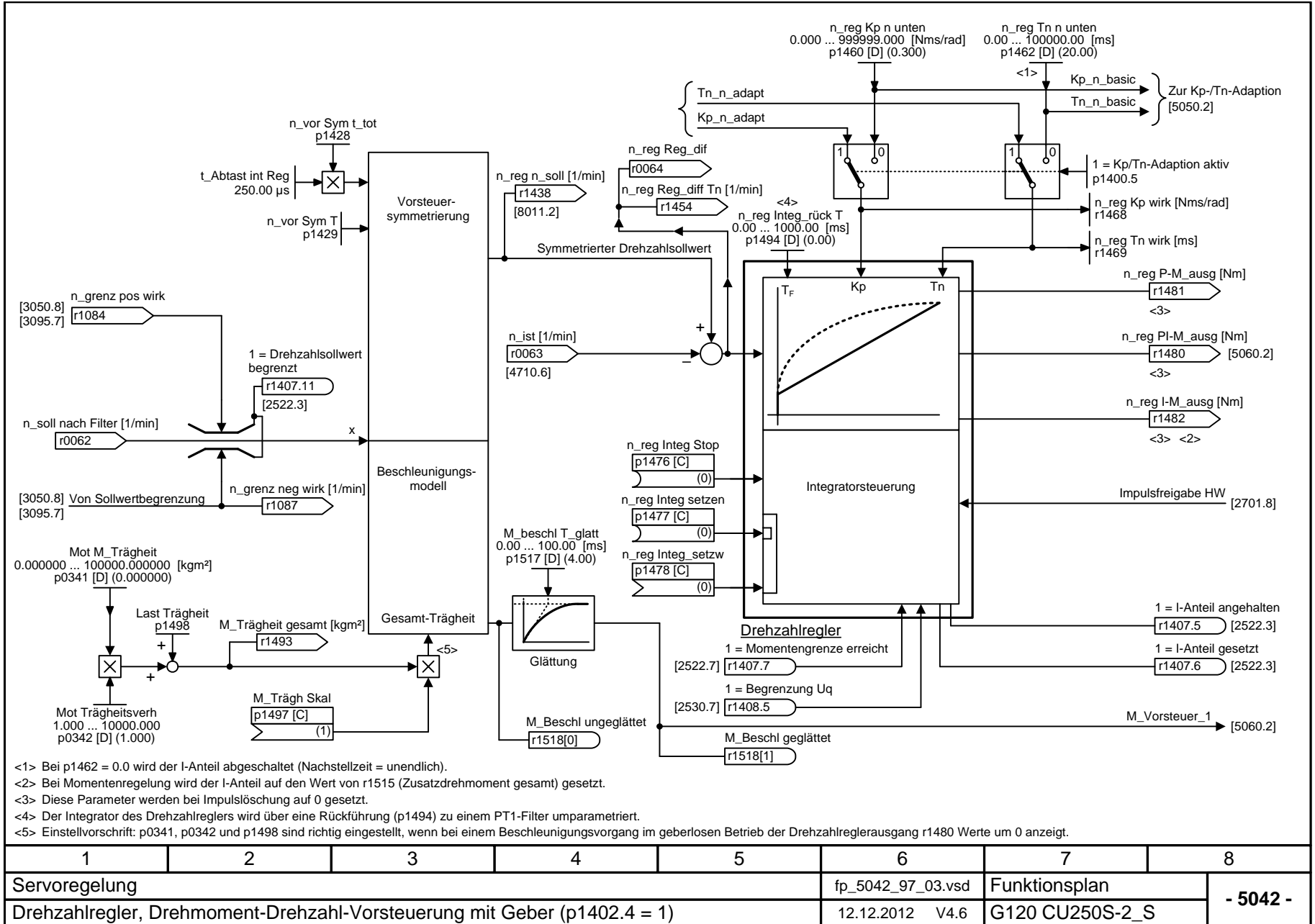
Servoregelung	fp_5030_97_03.vsd	Funktionsplan	- 5030 -
Referenzmodell/Vorsteuersymmetrierung/Sollwert n-Regler	12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	



1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5040_97_03.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlregler mit Geber					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	
					- 5040 -		

Bild 2-132 5040 – Drehzahlregler mit Geber

Bild 2-133 5042 – Drehzahlregler, Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber (p1402.4 = 1)



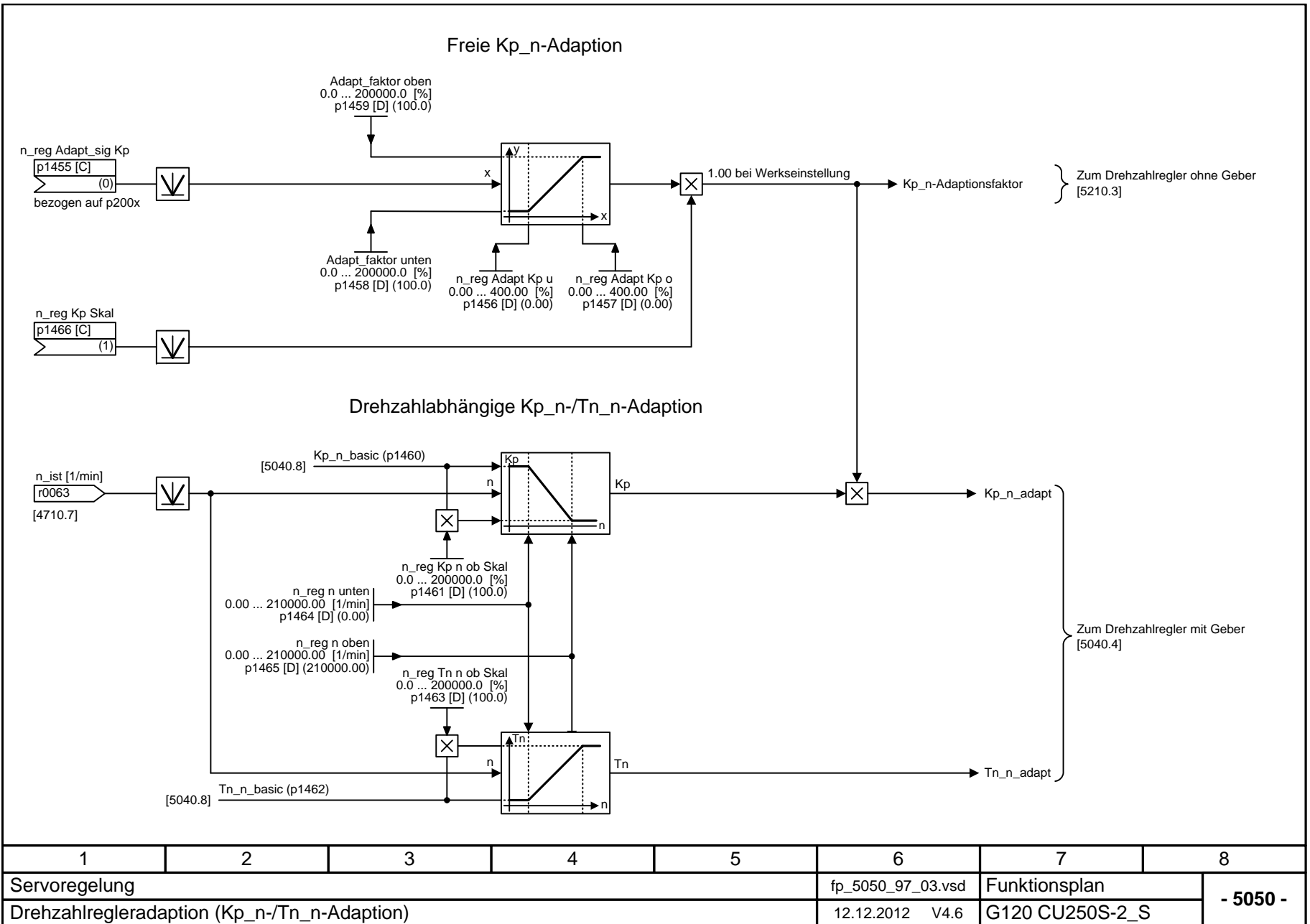
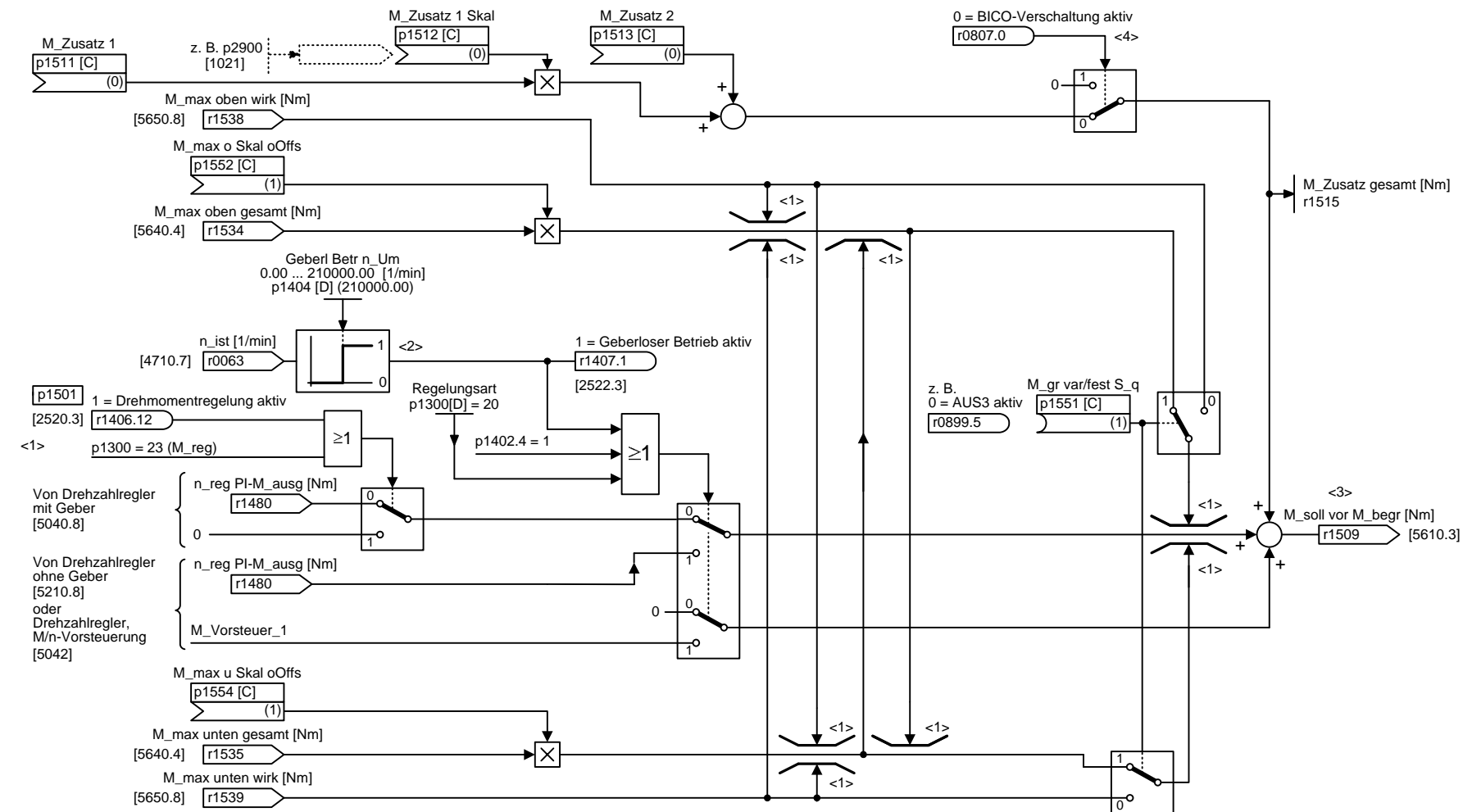


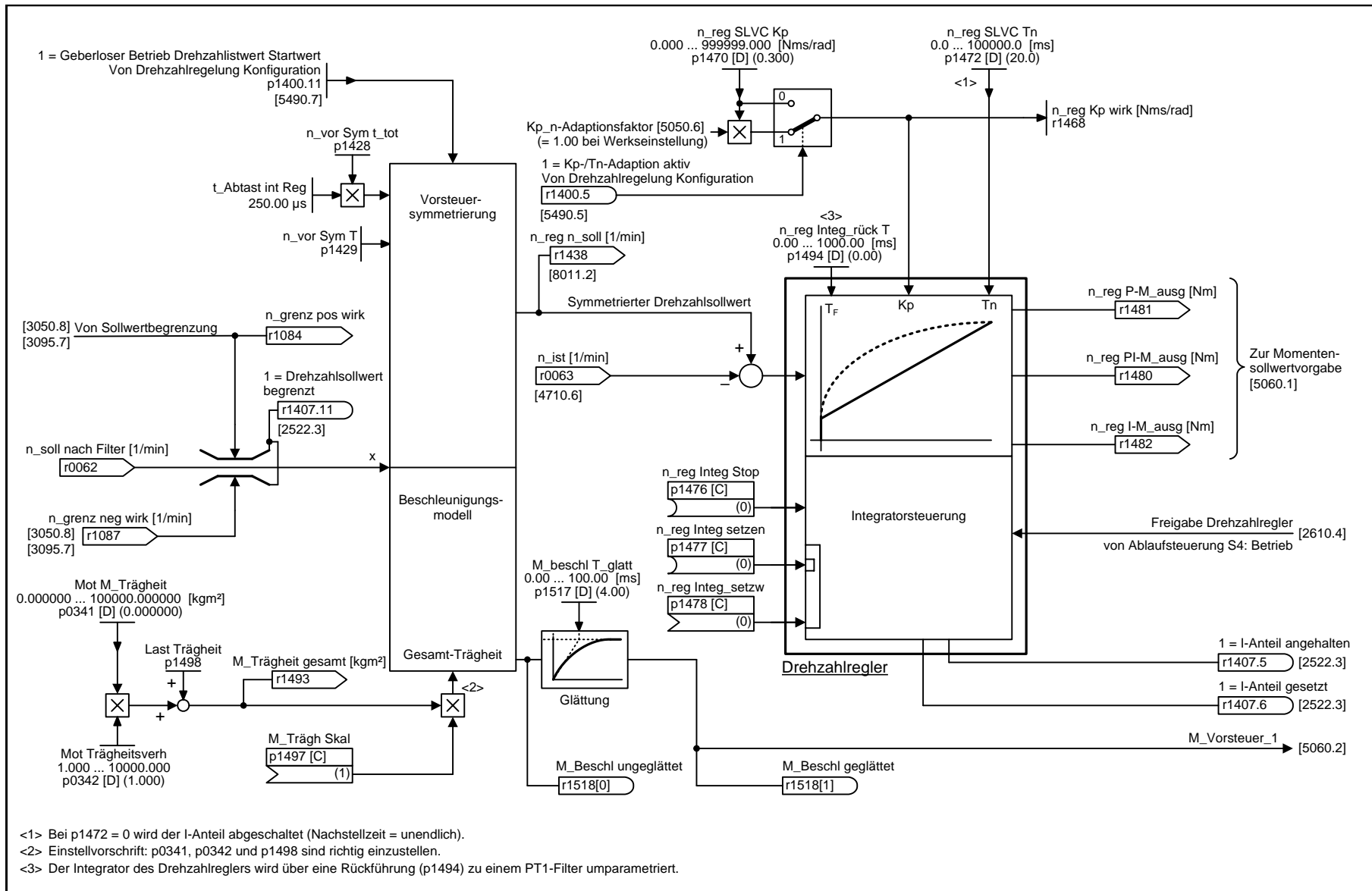
Bild 2-134 5050 – Drehzahlregleradaption (Kp_n-/Tn_n-Adaption)

Bild 2-135 5060 – Momentensollwert, Umschaltung Regelungsart



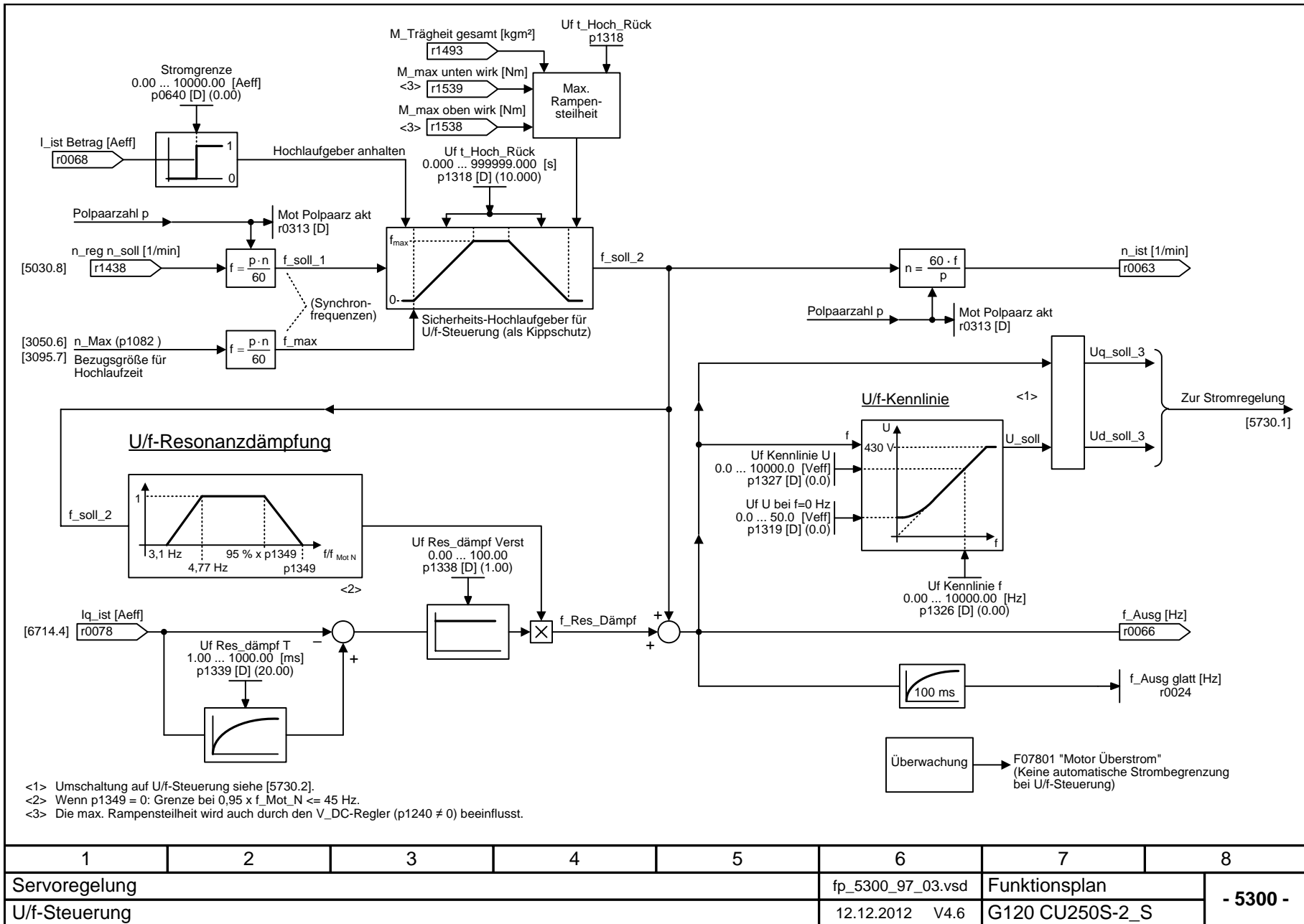
- <1> Die Momentenregelung ist nur bei Betrieb mit Geber aktivierbar.
Es wird eine entsprechende Meldung ausgegeben, wenn:
1) Geberloser Betrieb aktiv ist und Momentenregelung angefordert wird (r1406.12 = 0 → 1).
2) Momentenregelung aktiv ist und n_ist glatt > p1404.
<2> Automatische Umschaltung auf geberlosen Betrieb (z. B. bei extrem schnell laufenden Spindelantrieben).
<3> Bei Impulslöschung wird r1509 = 0 gesetzt.
<4> Nur wenn die Steuerungshoheit bei Steuertafel mit Drehzollsollwertvorgabe liegt.

1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5060_97_03.vsd	Funktionsplan	
Momentensollwert, Umschaltung Regelungsart					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	
							- 5060 -



1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5210_97_03.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlregler ohne Geber					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	
					- 5210 -		

Bild 2-136 5210 – Drehzahlregler ohne Geber



Drehzahlregelung Konfiguration							
n_reg Konfig p1400				Werkseinstellung			
Bit Nr.	Bedeutung						
0	Reserviert						
...	Reserviert						
3	Referenzmodell Drehzahlsollwert I-Anteil						
4	1 = Momentenbegrenzung motorisch/generatorisch aktiv					[5640.3]	
5	1 = Kp-/Tn-Adaption aktiv	1				[5040.2] [5210.5]	
6	Reserviert						
7	1 = Interpolation Drehzahlreglervorsteuerung aktiv	1				[5020.3]	
8	1 = Interpolation Momentensollwert aktiv	1				[5610.6]	
9	1 = Dämpfung bei geberlos gesteuertem Betrieb	1					
10	Drehzahlvorsteuerung 0 = Zu Sollwertfilter 2; 1 = Zu Symmetrierung					[5020.5]	
11	Geberloser Betrieb Drehzahlwert Startwert 0 = 0.0; 1 = Sollwert					[5210.2]	
12	Geberloser Betrieb Umschaltung 0 = Bei Beschleunigung, 1 = Stationär						
13	Motorisch/Generatorisch abhängig von 0 = Drehzahlwert, 1 = Drehzahlsollwert						
...	Reserviert						
16	I-Anteil bei Begrenzung						
17	Reserviert						
18	1 = Trägheitsschätzer aktiv						
...	Reserviert						
22	1 = Trägheitsschätzer Wert bei Impulssperre erhalten						
1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5490_97_03.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlregelung Konfiguration					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	
							- 5490 -

Bild 2-138 5490 – Drehzahlregelung Konfiguration

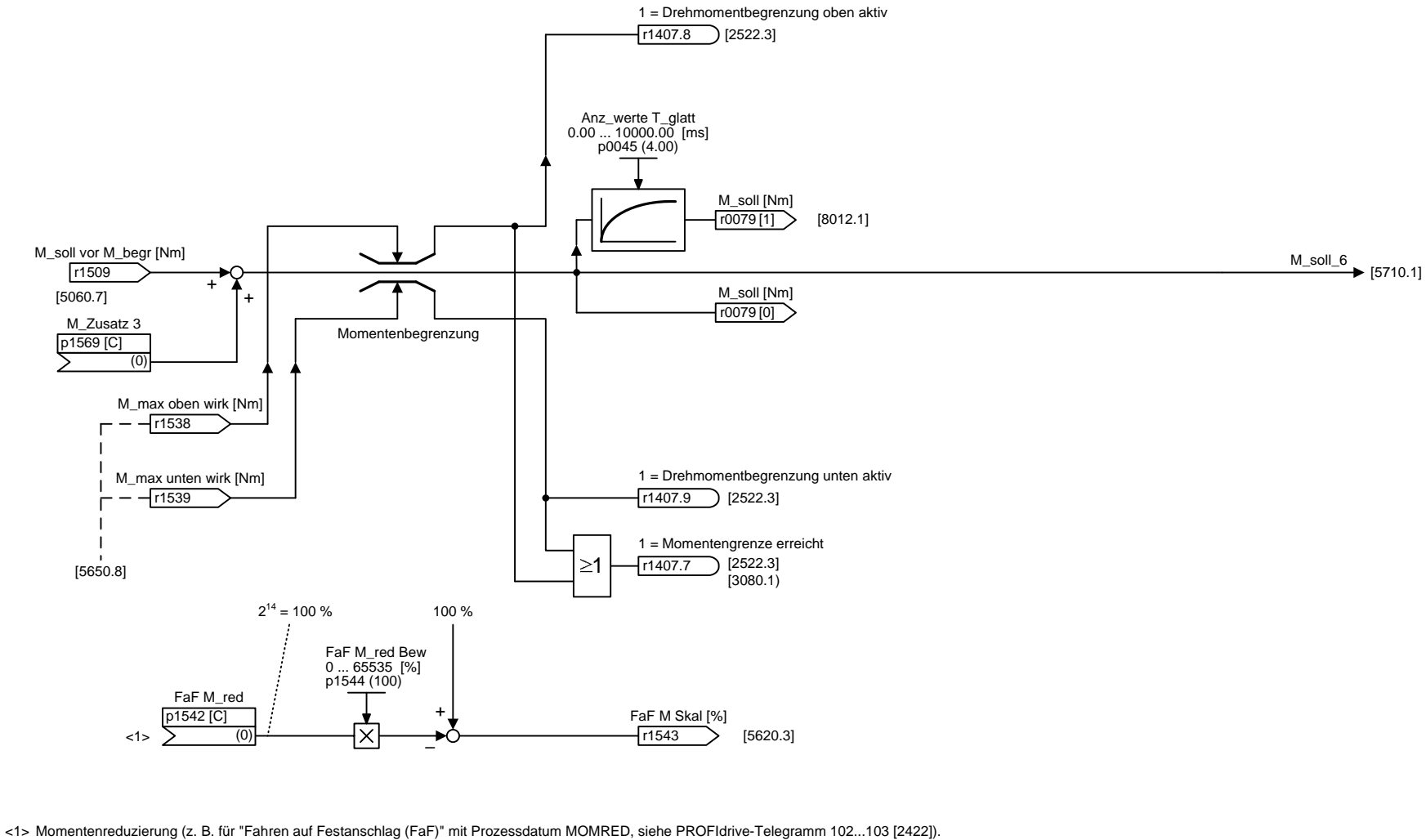
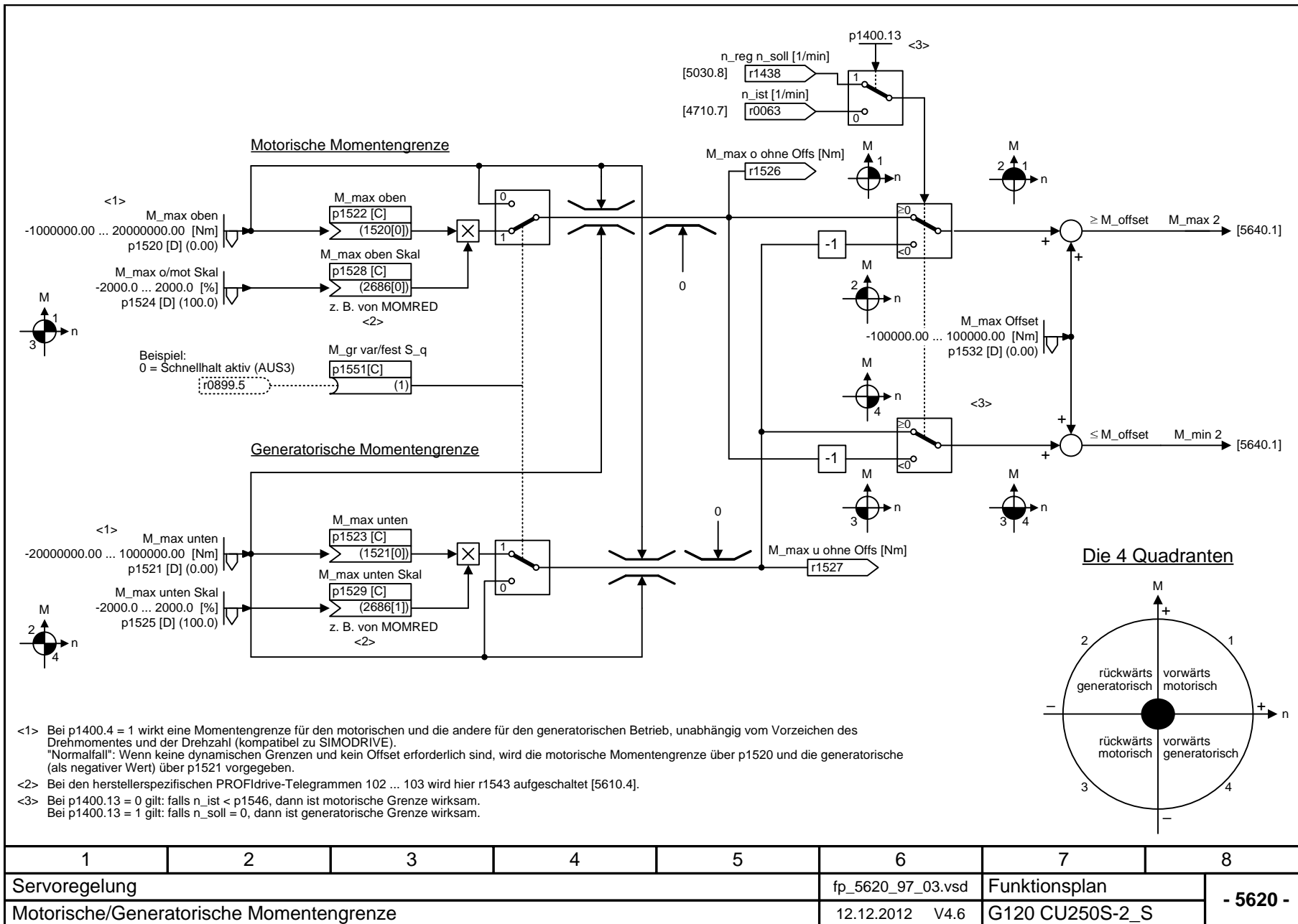


Bild 2-139 5610 – Momentenbegrenzung/-reduzierung/-Interpolator



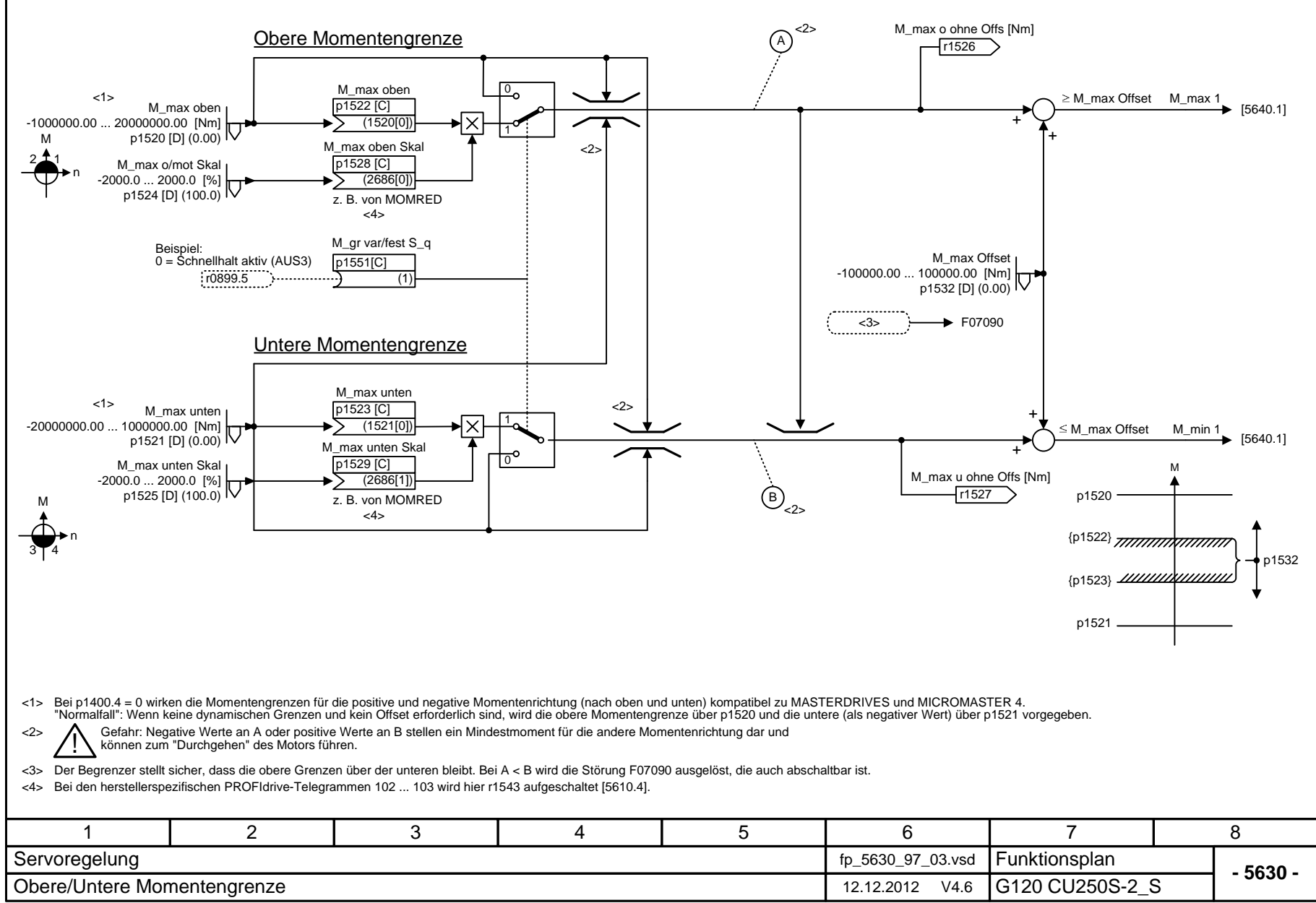
1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5620_97_03.vsd	Funktionsplan	
Motorische/Generatorische Momentengrenze					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	

- 5620 -

Bild 2-140 5620 – Motorische/Generatorische Momentengrenze

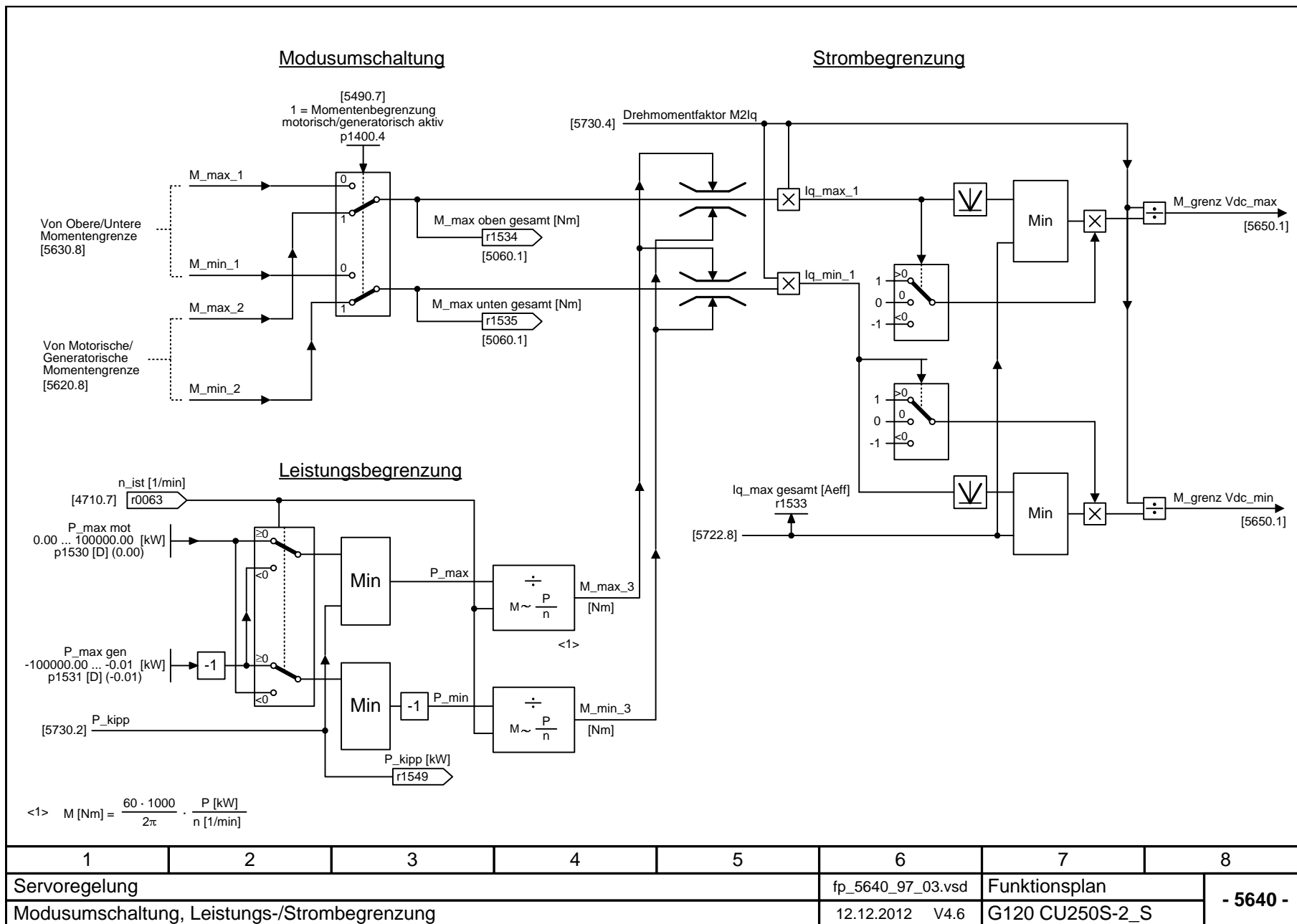
2-1274

Bild 2-141 5630 – Obere/Untere Momentengrenze



- <1> Bei p1400.4 = 0 wirken die Momentengrenzen für die positive und negative Momentenrichtung (nach oben und unten) kompatibel zu MASTERDRIVES und MICROMASTER 4.
"Normalfall": Wenn keine dynamischen Grenzen und kein Offset erforderlich sind, wird die obere Momentengrenze über p1520 und die untere (als negativer Wert) über p1521 vorgegeben.
- <2> Gefahr: Negative Werte an A oder positive Werte an B stellen ein Mindestmoment für die andere Momentenrichtung dar und können zum "Durchgehen" des Motors führen.
- <3> Der Begrenzer stellt sicher, dass die obere Grenzen über der unteren bleibt. Bei A < B wird die Störung F07090 ausgelöst, die auch abschaltbar ist.
- <4> Bei den herstelllerspezifischen PROFIdrive-Telegrammen 102 ... 103 wird hier r1543 aufgeschaltet [5610.4].

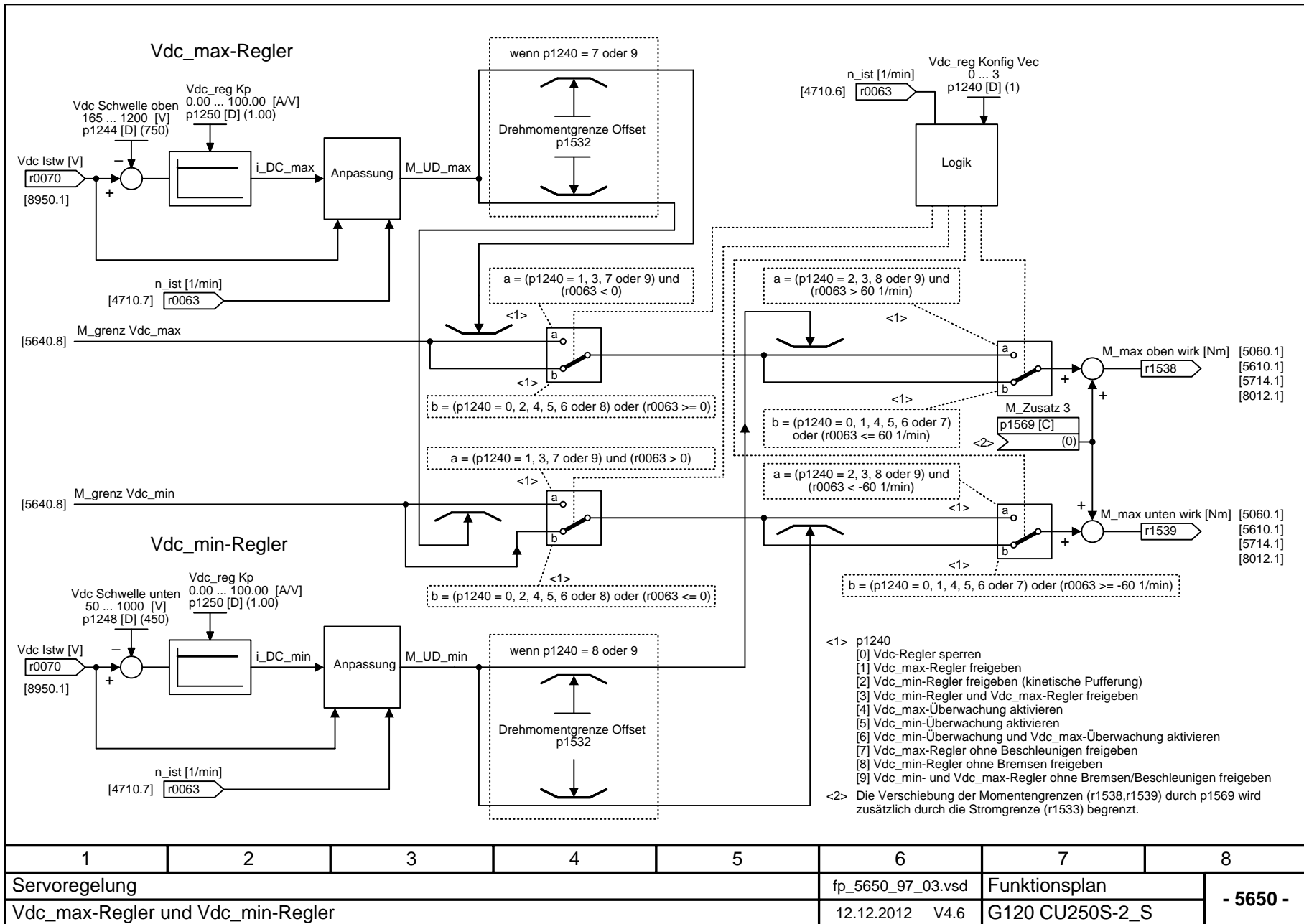
1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5630_97_03.vsd	Funktionsplan	
Obere/Untere Momentengrenze					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	
							- 5630 -



1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5640_97_03.vsd	Funktionsplan	
Modusumschaltung, Leistungs-/Strombegrenzung					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	

- 5640 -

Bild 2-142 5640 – Modusumschaltung, Leistungs-/Strombegrenzung



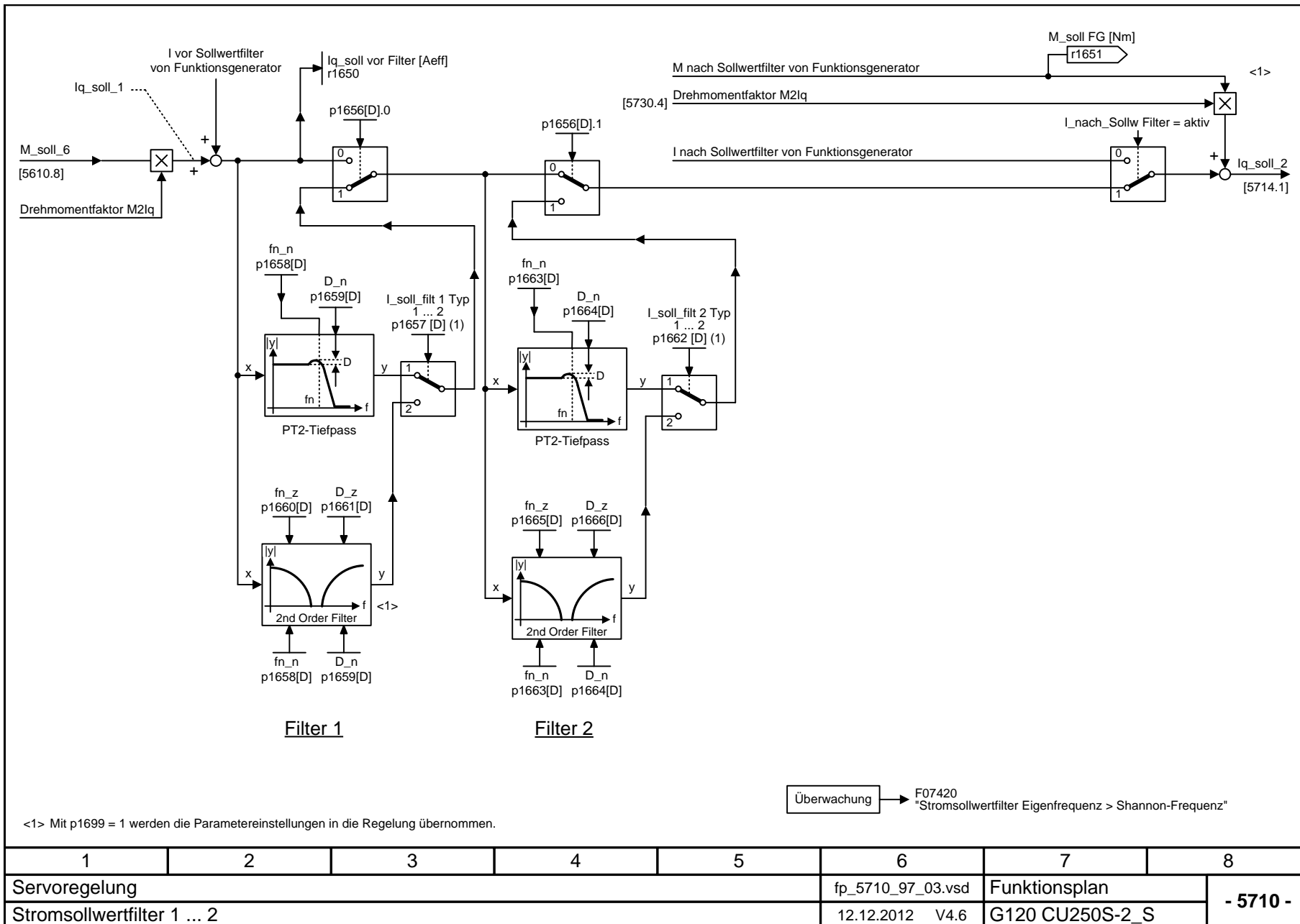


Bild 2-144 5710 – Stromsollwertfilter 1 ... 2

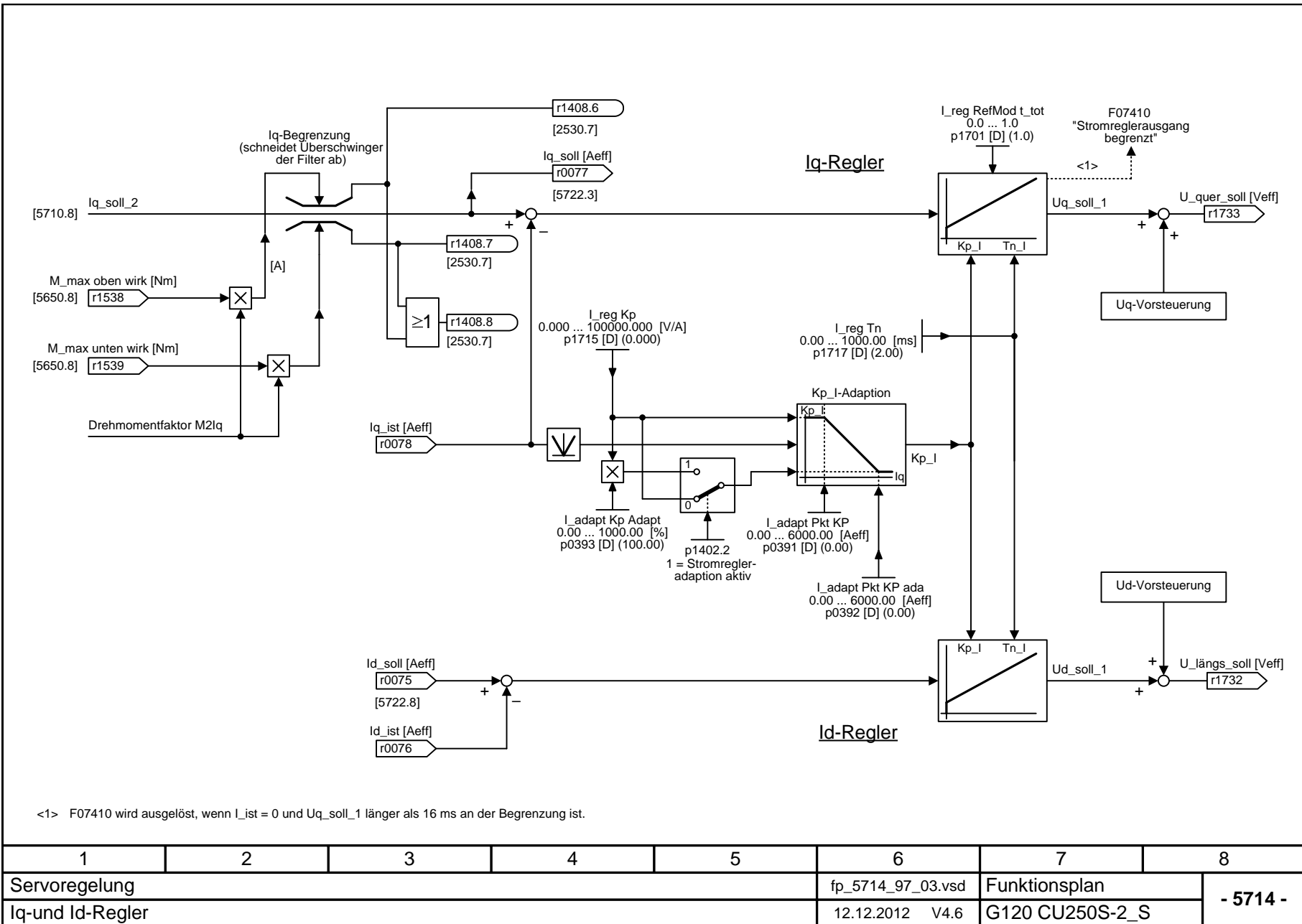
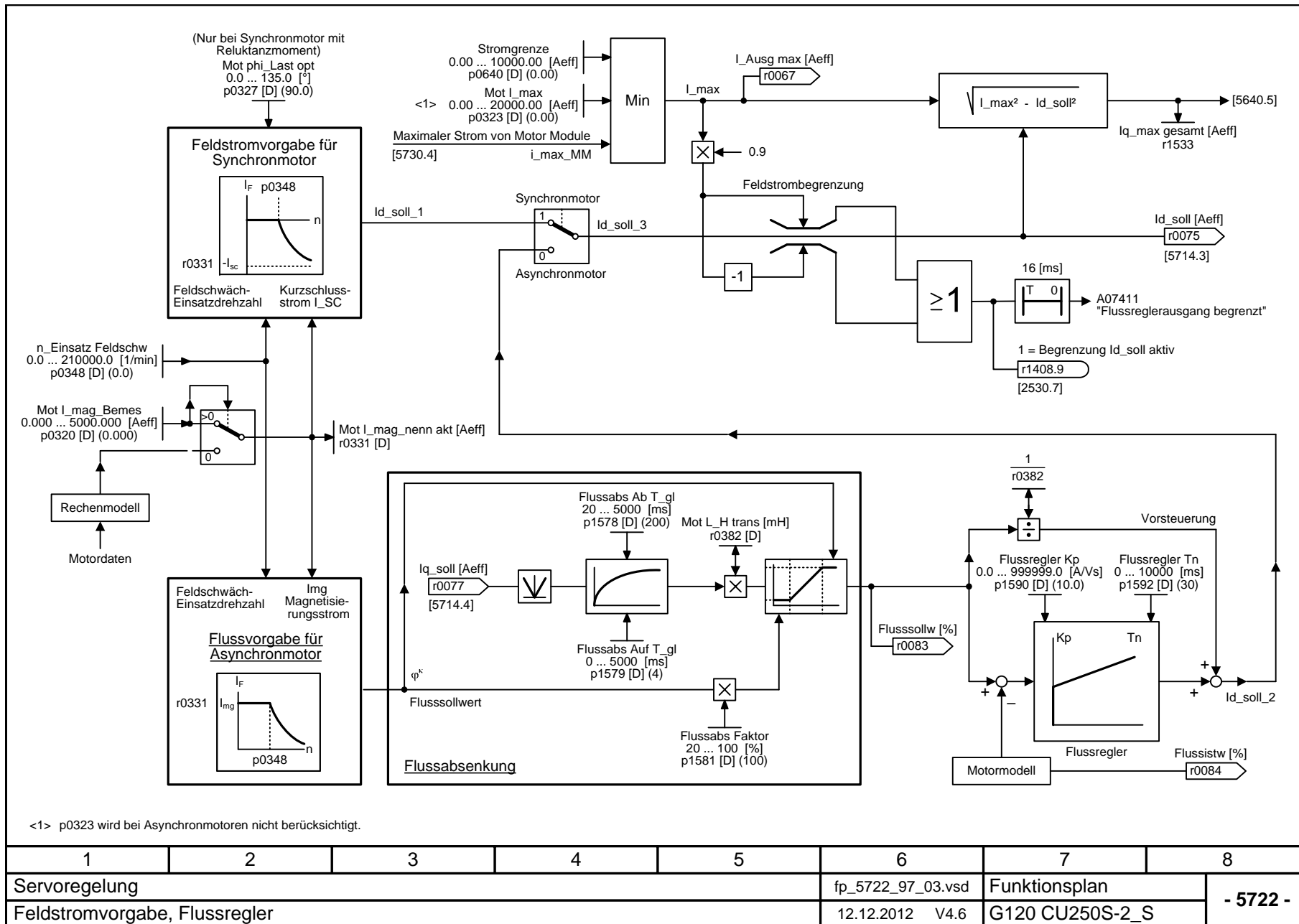


Bild 2-145 5714 – Iq- und Id-Regler



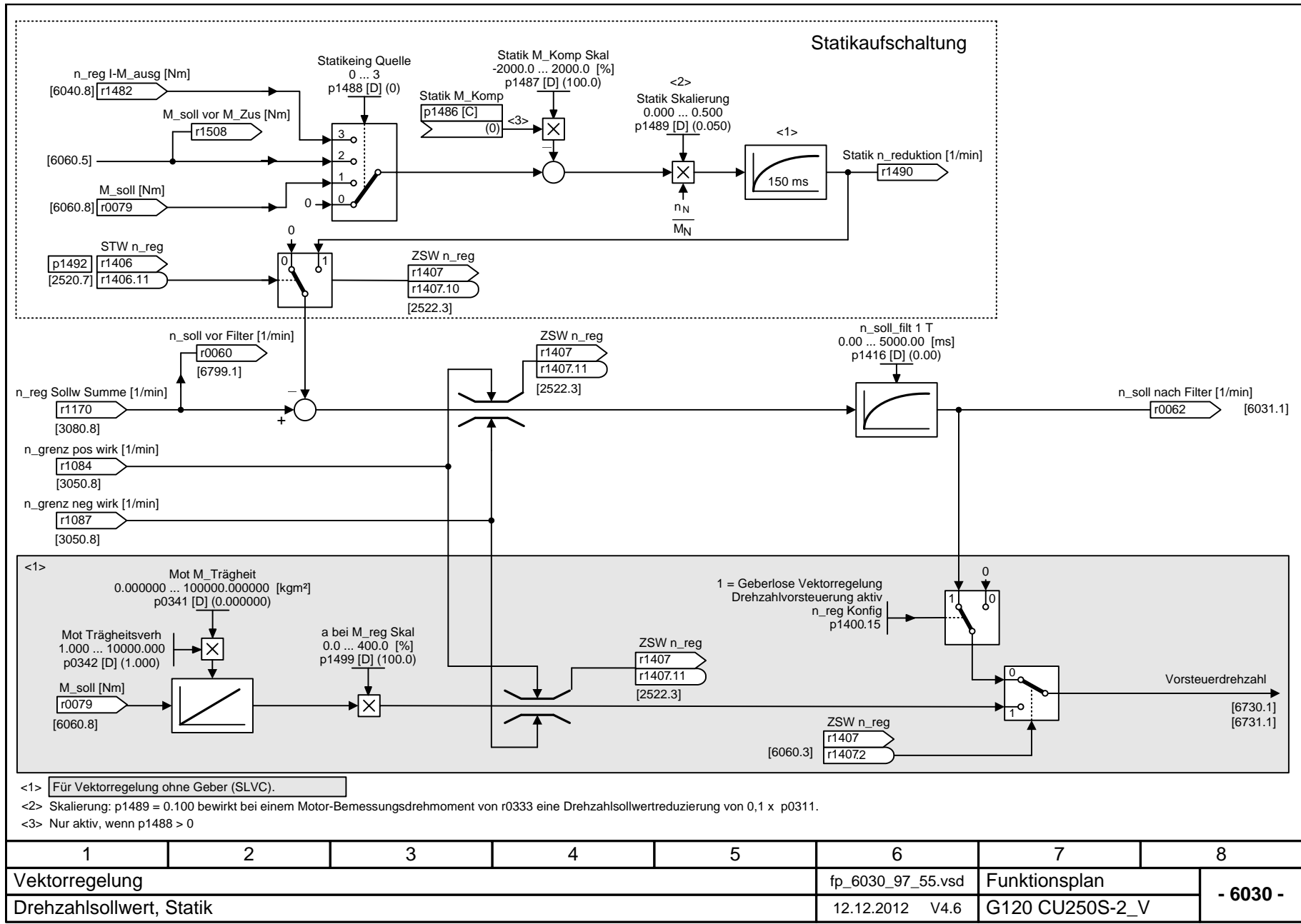
1	2	3	4	5	6	7	8
Servoregelung					fp_5722_97_03.vsd	Funktionsplan	
Feldstromvorgabe, Flussregler					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_S	
							- 5722 -

Bild 2-146 5722 – Feldstromvorgabe, Flussregler

2.20 Vektorregelung

Funktionspläne

6030 – Drehzahlsollwert, Statik	2-1282
6031 – Vorsteuersymmetrierung, Beschleunigungsmodell	2-1283
6040 – Drehzahlregler	2-1284
6050 – Kp_n-/Tn_n-Adaption	2-1285
6060 – Momentensollwert	2-1286
6220 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240)	2-1287
6300 – U/f-Kennlinie und Spannungsanhebung	2-1288
6310 – Resonanzdämpfung und Schlupfkompensation	2-1289
6320 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f)	2-1290
6490 – Drehzahlregelung Konfiguration	2-1291
6491 – Flussregelung Konfiguration	2-1292
6630 – Obere/Untere Momentengrenze	2-1293
6640 – Strom-/Leistungs-/Momentengrenzen	2-1294
6710 – Stromsollwertfilter	2-1295
6714 – Iq- und Id-Regler	2-1296
6721 – Id-Sollwert (PEM, p0300 = 2xx)	2-1297
6722 – Feldschwächkennlinie, Id-Sollwert (ASM, p0300 = 1)	2-1298
6723 – Feldschwächregler, Flussregler (ASM, p0300 = 1)	2-1299
6724 – Feldschwächregler (PEM, p0300 = 2xx)	2-1300
6730 – Schnittstelle zum Power Module (ASM, p0300 = 1)	2-1301
6731 – Schnittstelle zum Power Module (PEM, p0300 = 2xx)	2-1302
6799 – Anzeigesignale	2-1303



1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6030_97_55.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlsollwert, Statik					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
					- 6030 -		

Bild 2-147 6030 – Drehzahlsollwert, Statik

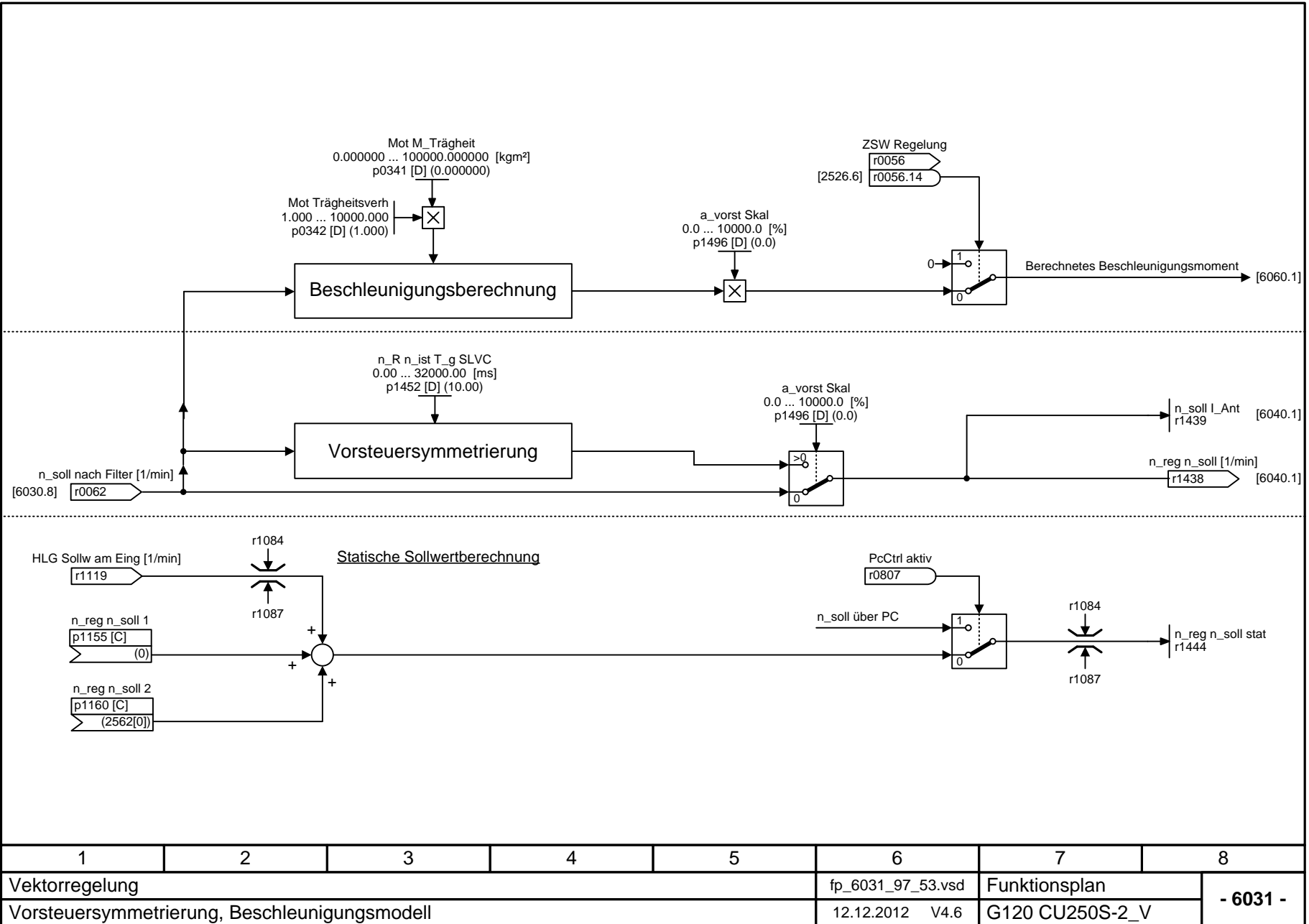
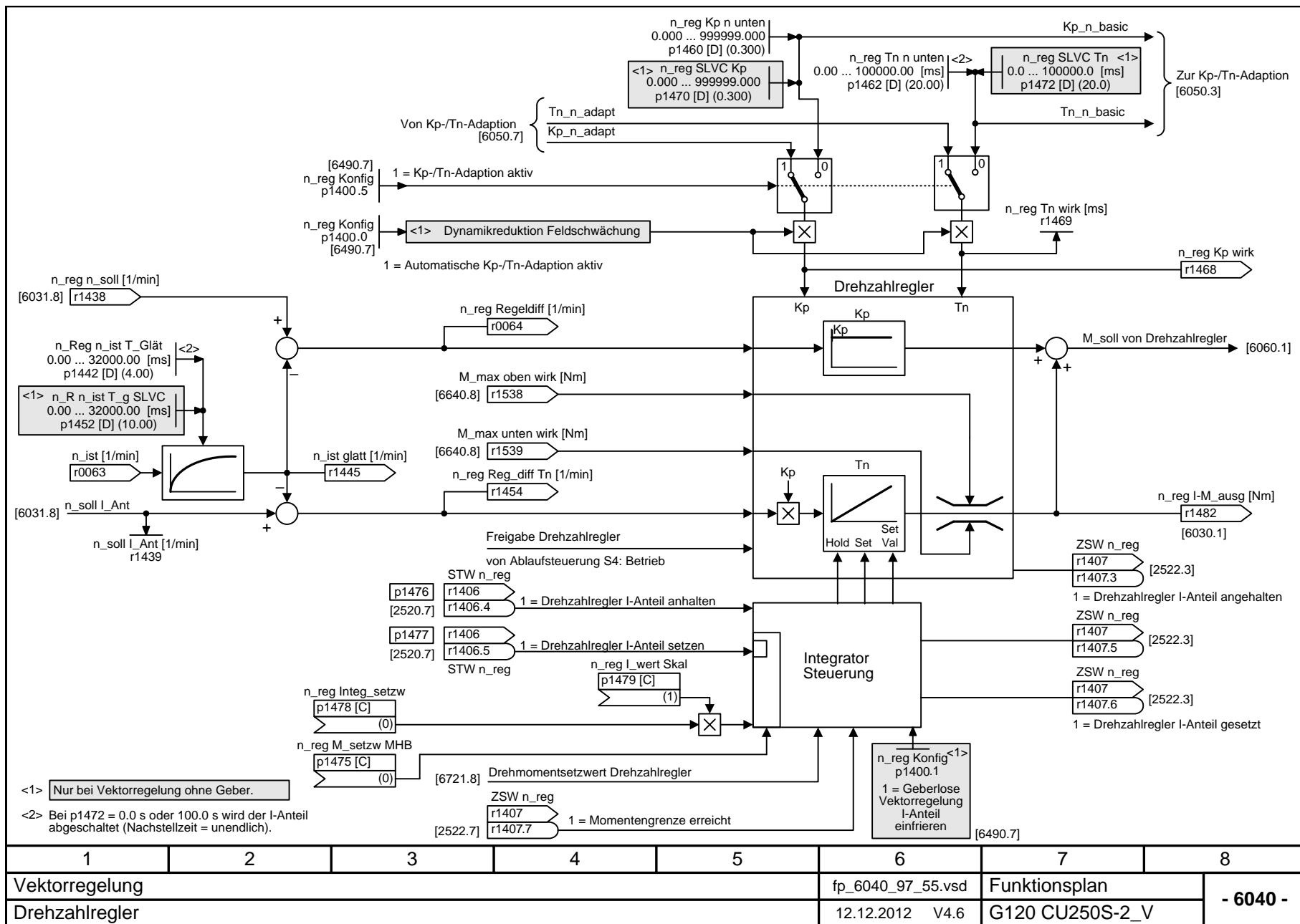
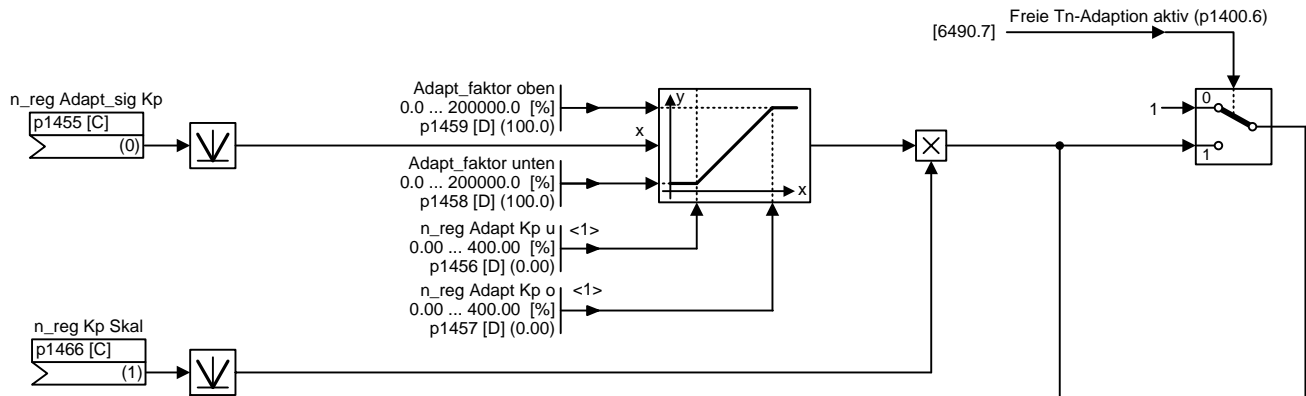


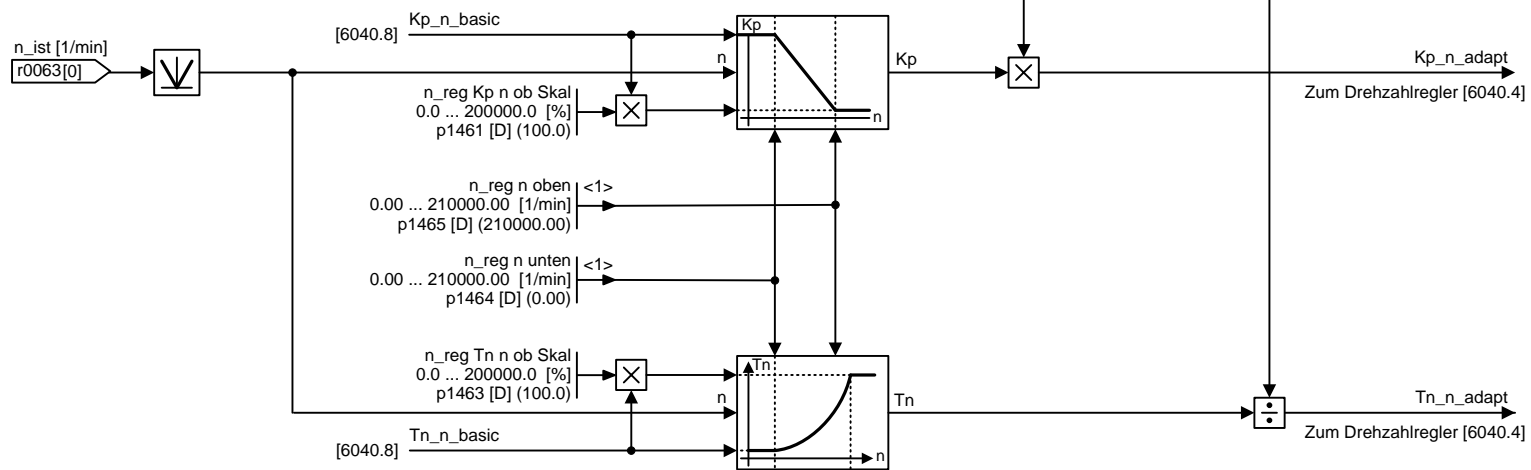
Bild 2-148 6031 – Vorsteuersymmetrierung, Beschleunigungsmodell



Freie Kp_n-Adaption

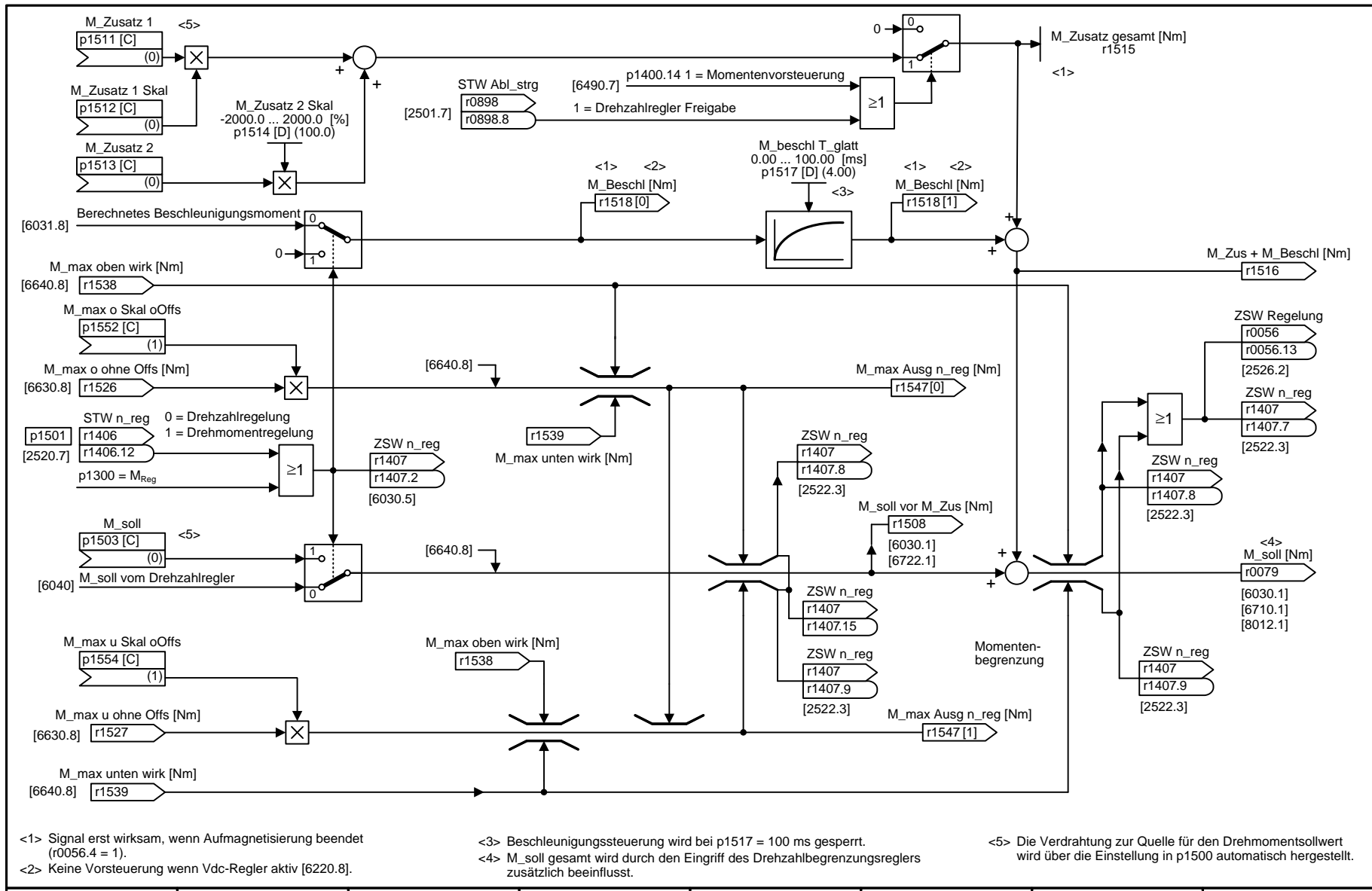


Drehzahlabhängige Kp_n-/Tn_n-Adaption



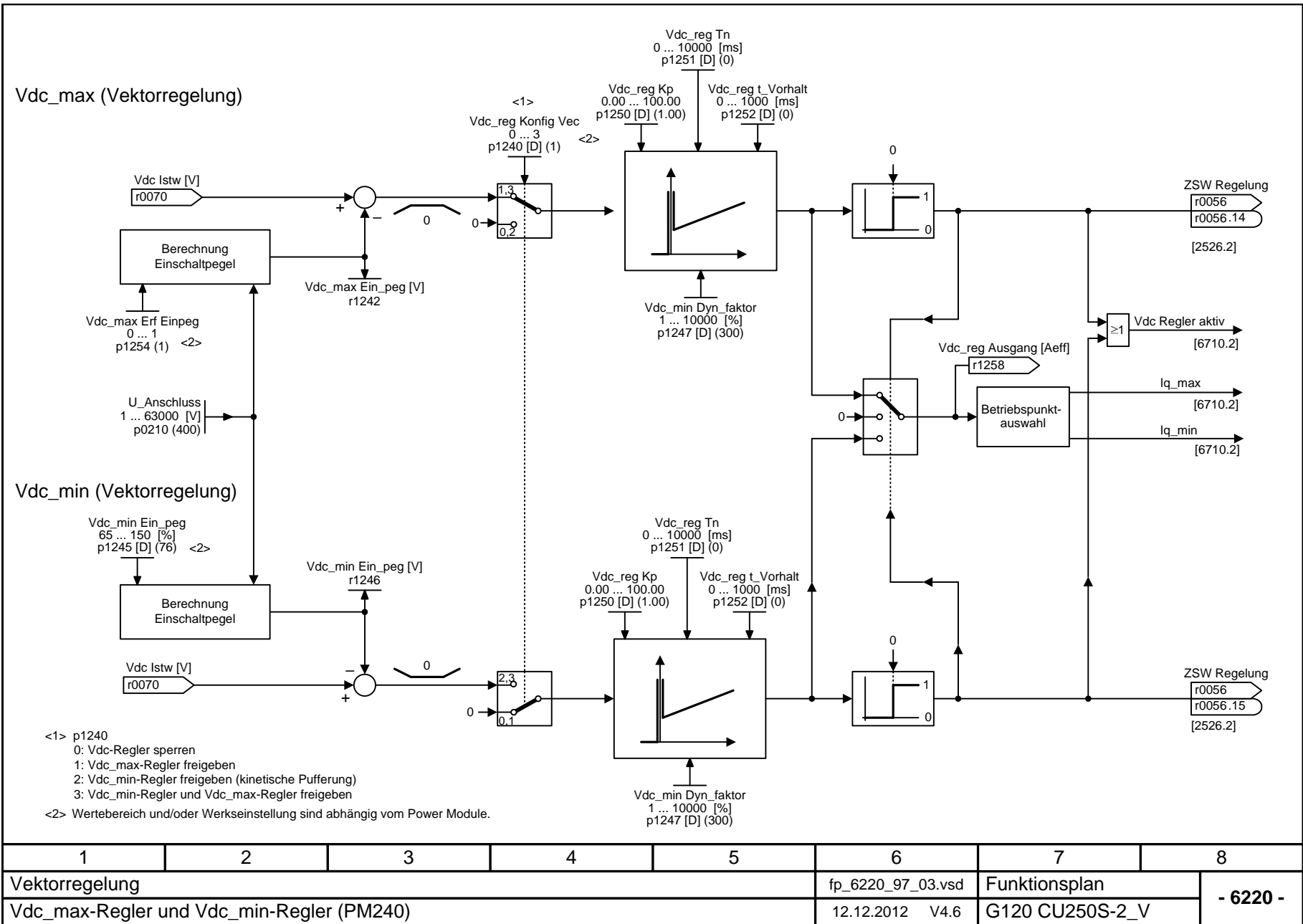
<1> Liegt der untere Eckpunkt über dem oberen, dreht sich die Kp-Adaption ebenfalls um.

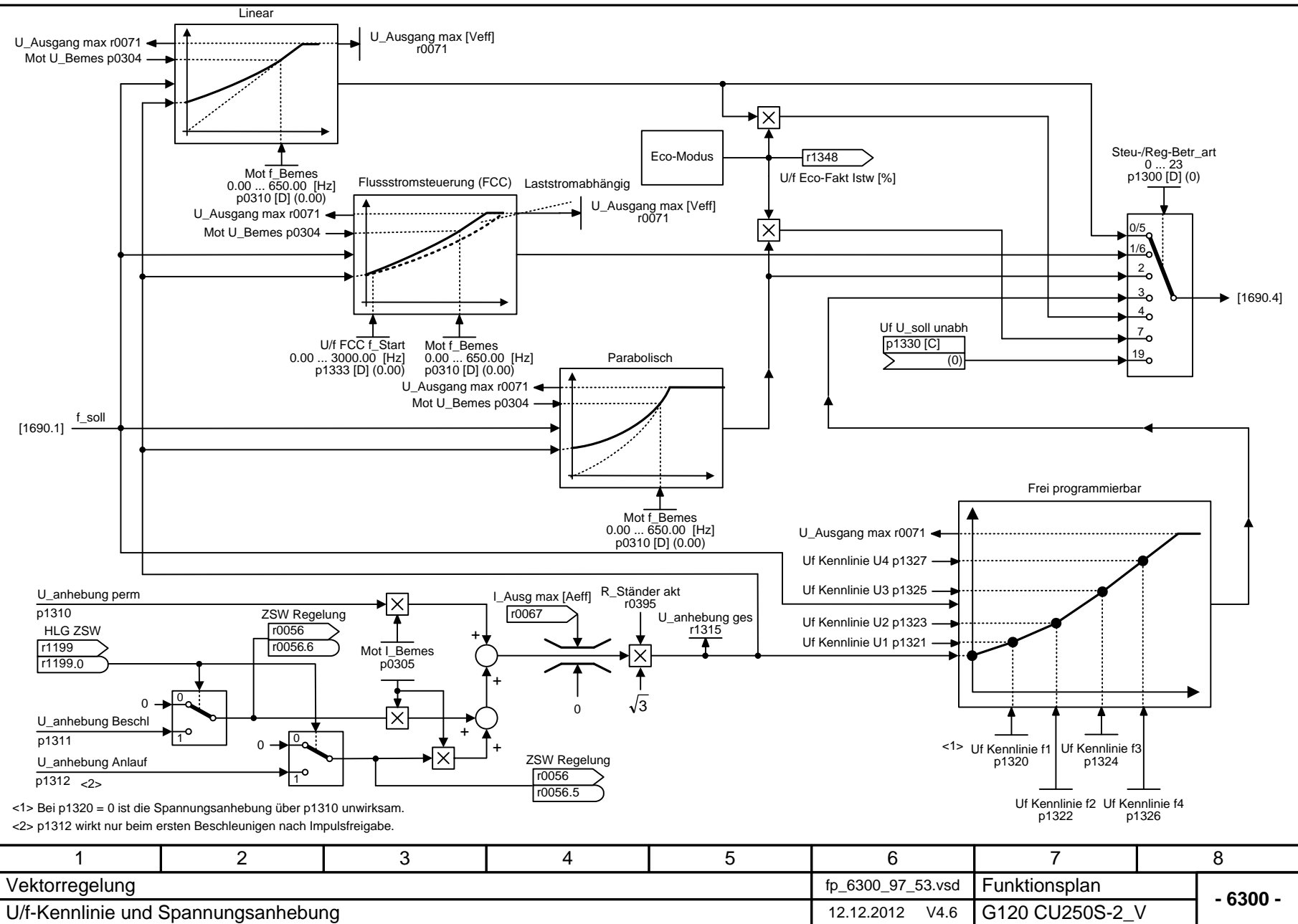
1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6050_97_53.vsd	Funktionsplan	
Kp_n-/Tn_n-Adaption					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
							- 6050 -

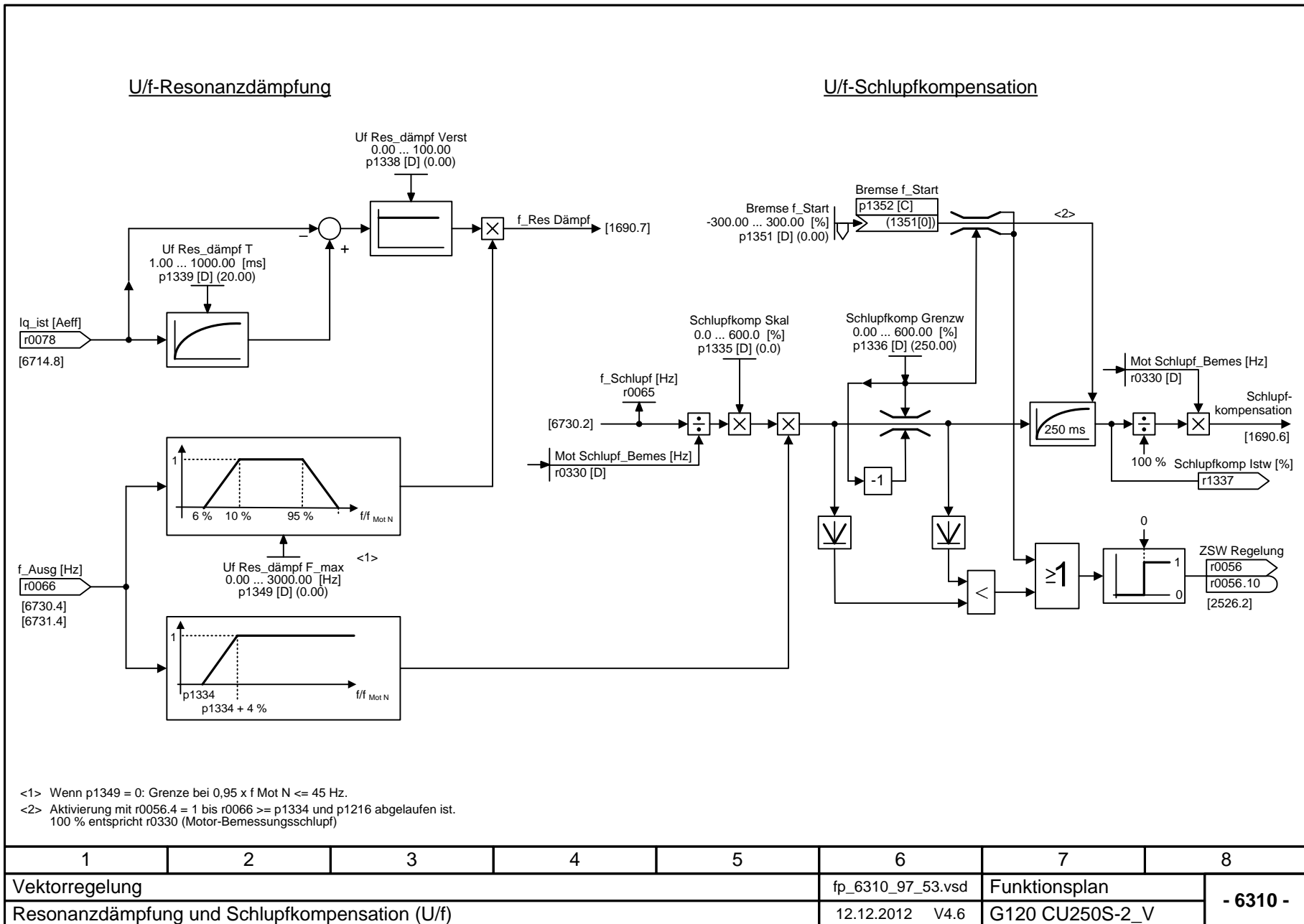


1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6060_97_53.vsd	Funktionsplan	
Momentensollwert					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
					- 6060 -		

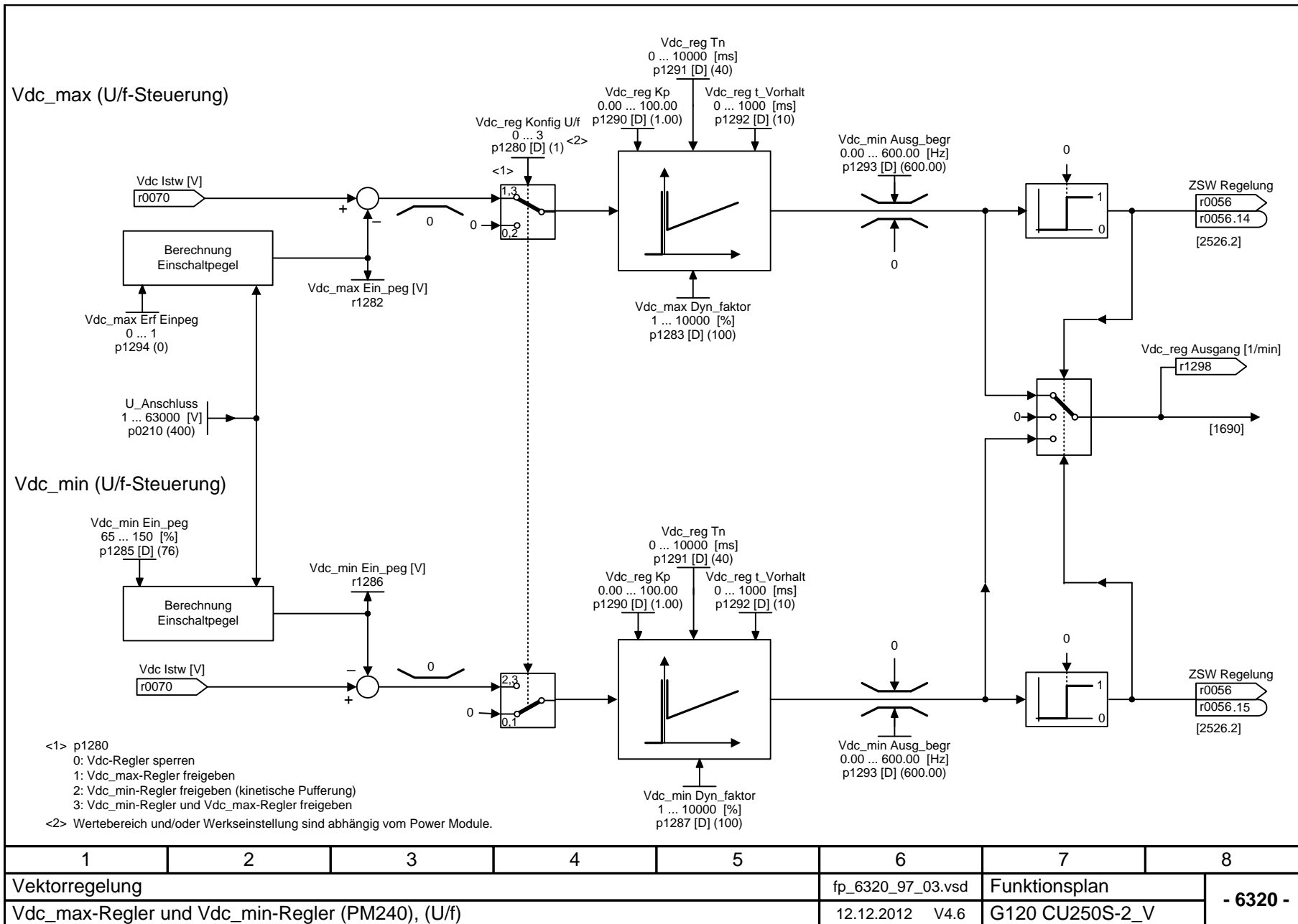
Bild 2-151 6060 – Momentensollwert







1	2	3	4	5	6	7	8	
Vektorregelung					fp_6310_97_53.vsd	Funktionsplan		- 6310 -
Resonanzdämpfung und Schlupfkompensation (U/f)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V		



1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6320_97_03.vsd	Funktionsplan	
Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
					- 6320 -		

Bild 2-155 6320 – Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f)

Drehzahlregelung Konfiguration		Werkseinstellung	
Bit-Nr.	Bedeutung		
00	1 = Automatische Kp-/Tn-Adaption aktiv	1	→ [6040.3]
01	1 = Geberlose Vektorregelung I-Anteil einfrieren	0	→ [6040.3]
02	Reserviert		
03	Reserviert		
04	Reserviert		
05	1 = Kp-/Tn-Adaption aktiv	1	→ [6040.3]
06	1 = Freie Tn-Adaption aktiv	0	→ [6050.6]
07	Reserviert		
08	Reserviert		
09	Reserviert		
10	Reserviert		
11	Reserviert		
12	Reserviert		
13	Reserviert		
14	1 = Momentenvorsteuerung immer aktiv 0 = Momentenvorsteuerung bei n_reg Freigabe	0	→ [6060.4]
15	1 = Geberlose Vektorregelung Drehzahlvorsteuerung aktiv	1	→ [6030.5]

1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6490_97_53.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlregelung Konfiguration					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
							- 6490 -

Bild 2-156 6490 – Drehzahlregelung Konfiguration

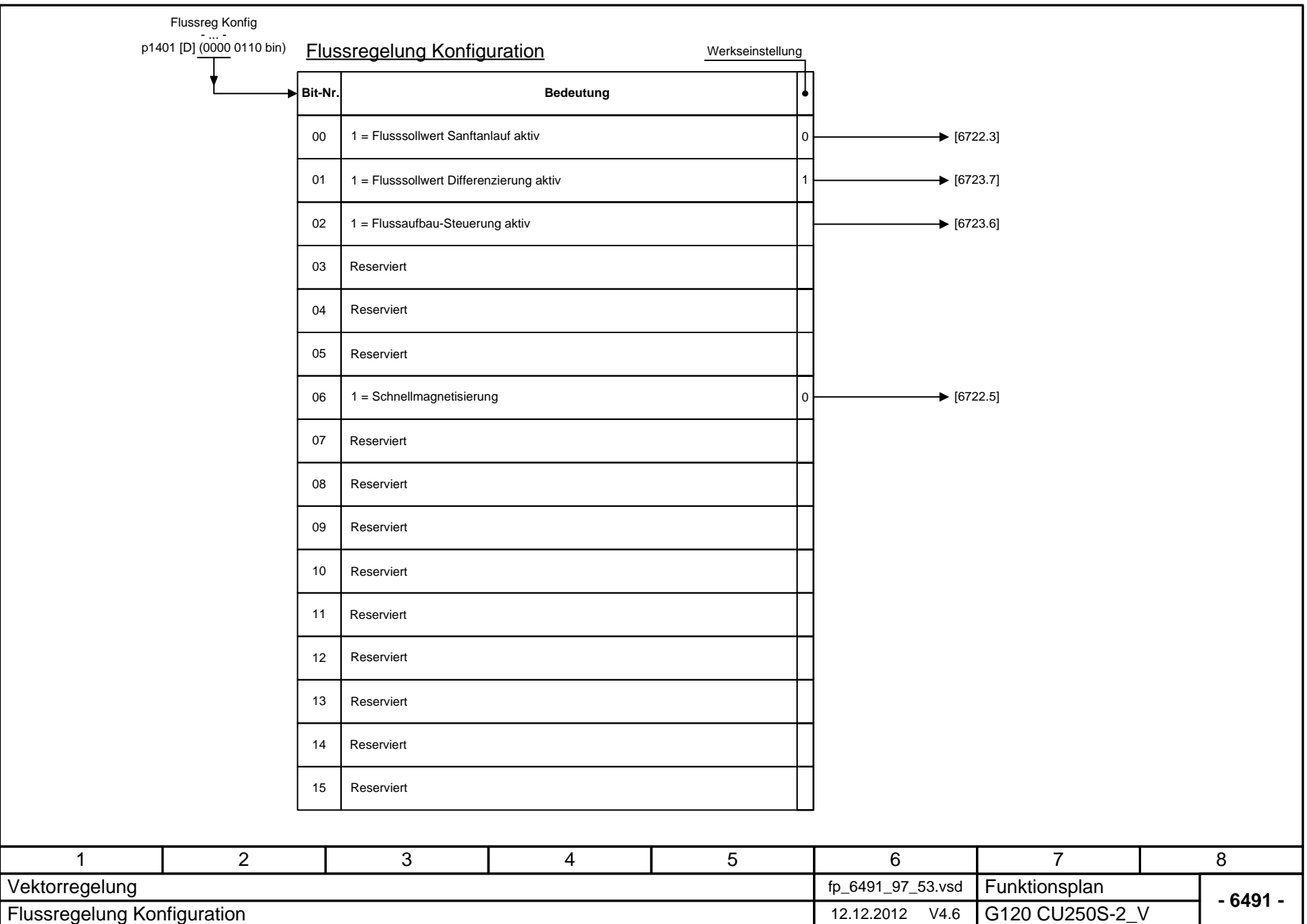
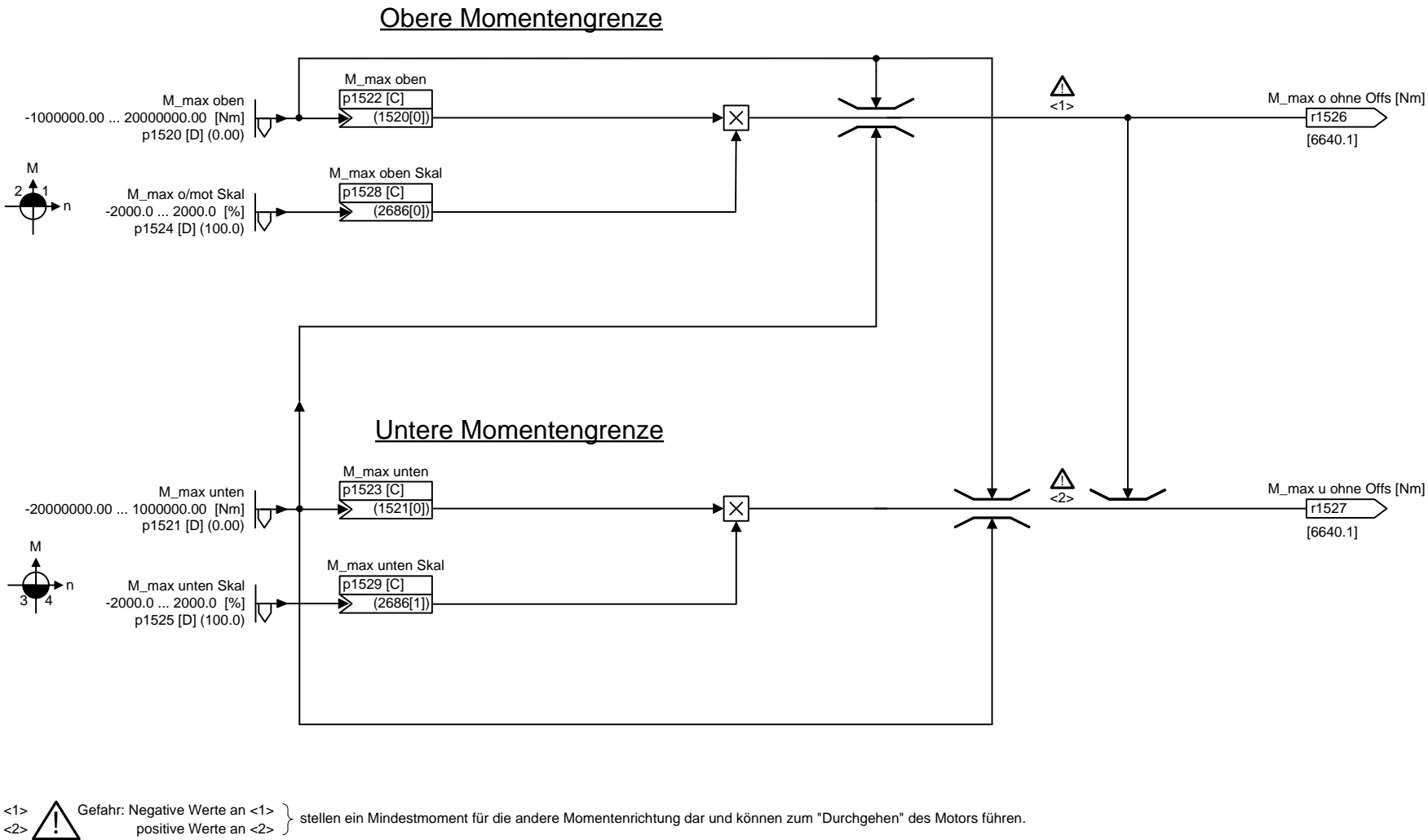
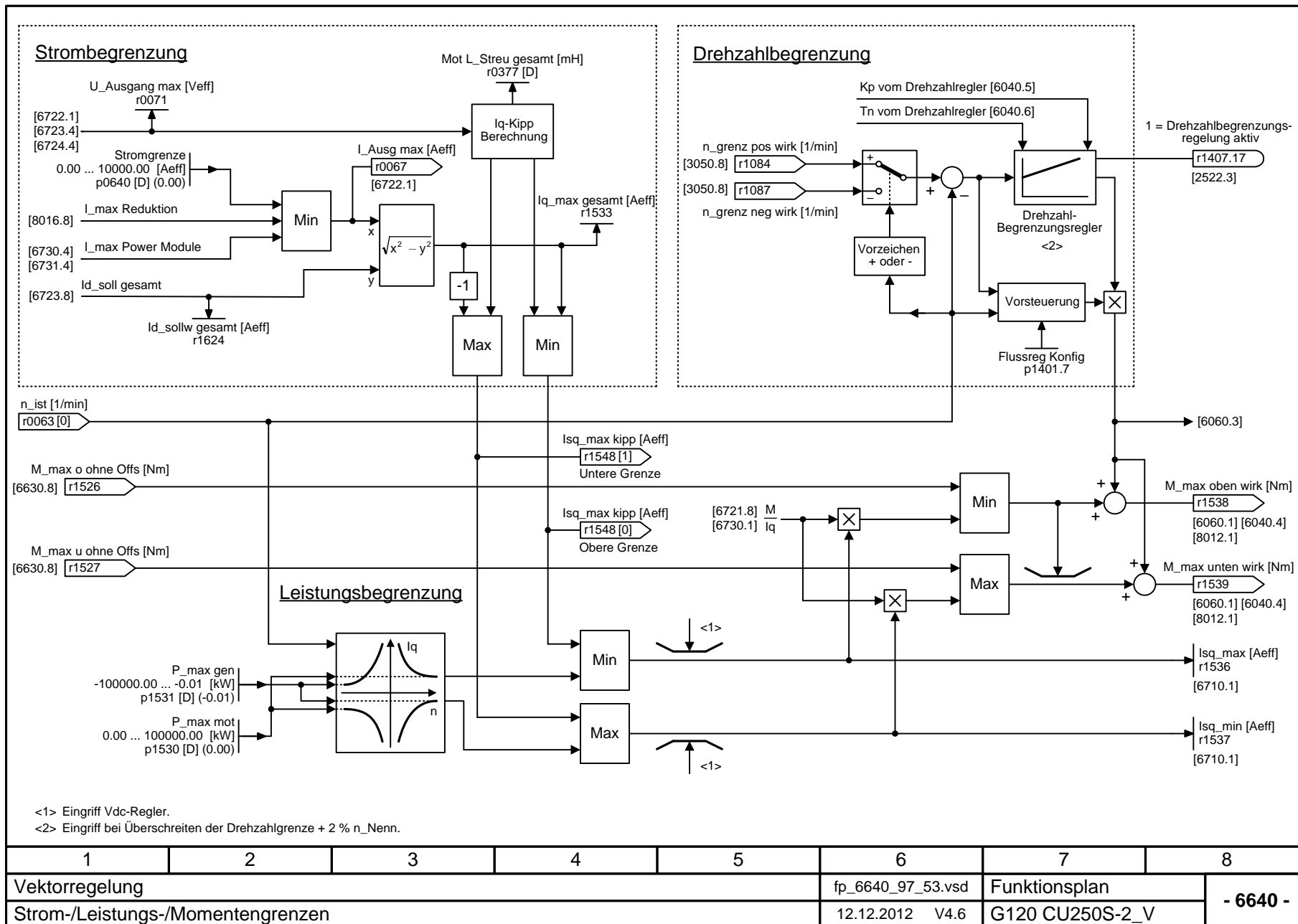


Bild 2-157 6491 – Flussregelung Konfiguration





1	2	3	4	5	6	7	8	
Vektorregelung					fp_6640_97_53.vsd	Funktionsplan		- 6640 -
Strom-/Leistungs-/Momentengrenzen					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V		

Bild 2-159 6640 – Strom-/Leistungs-/Momentengrenzen

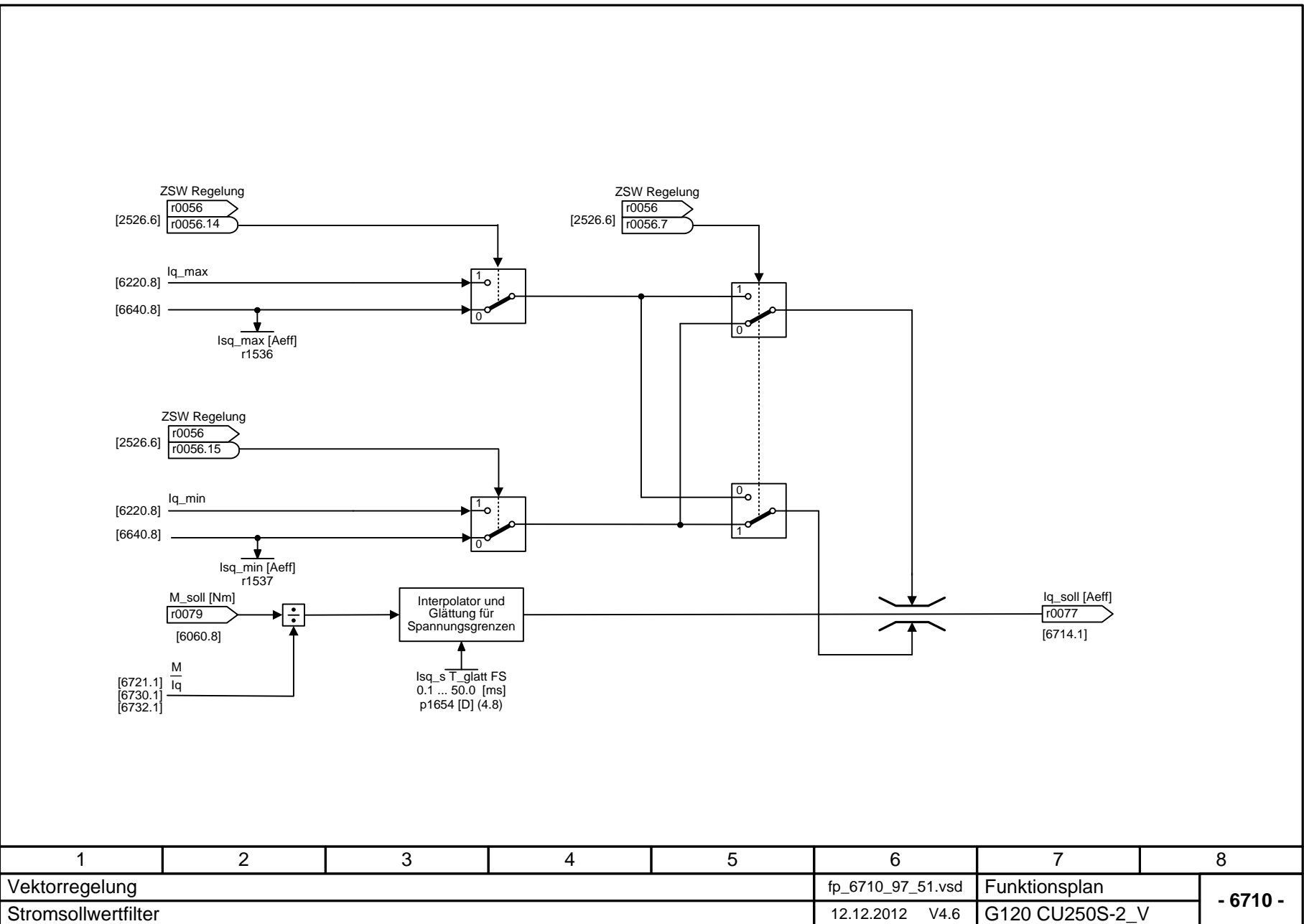


Bild 2-160 6710 – Stromsollwertfilter

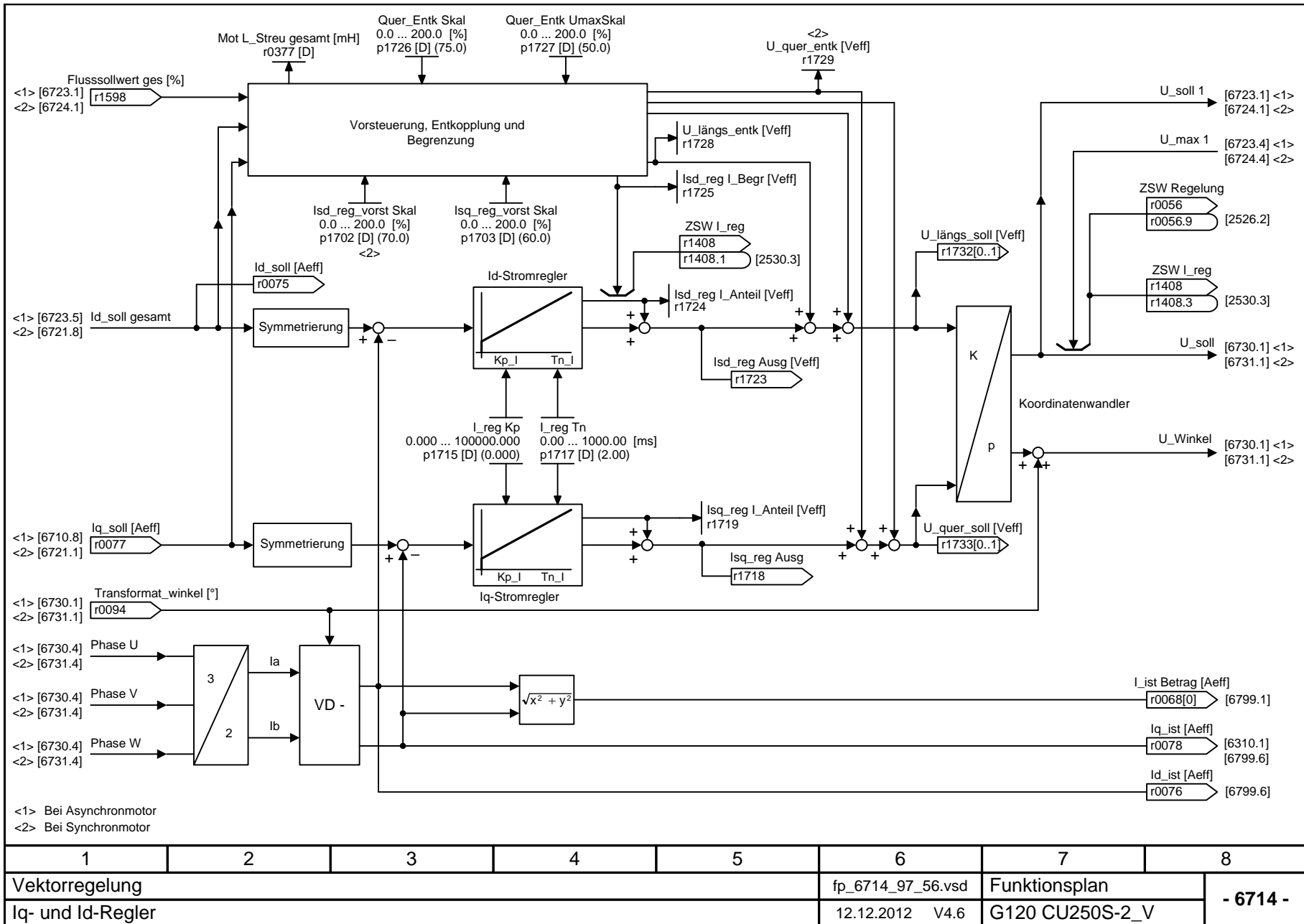
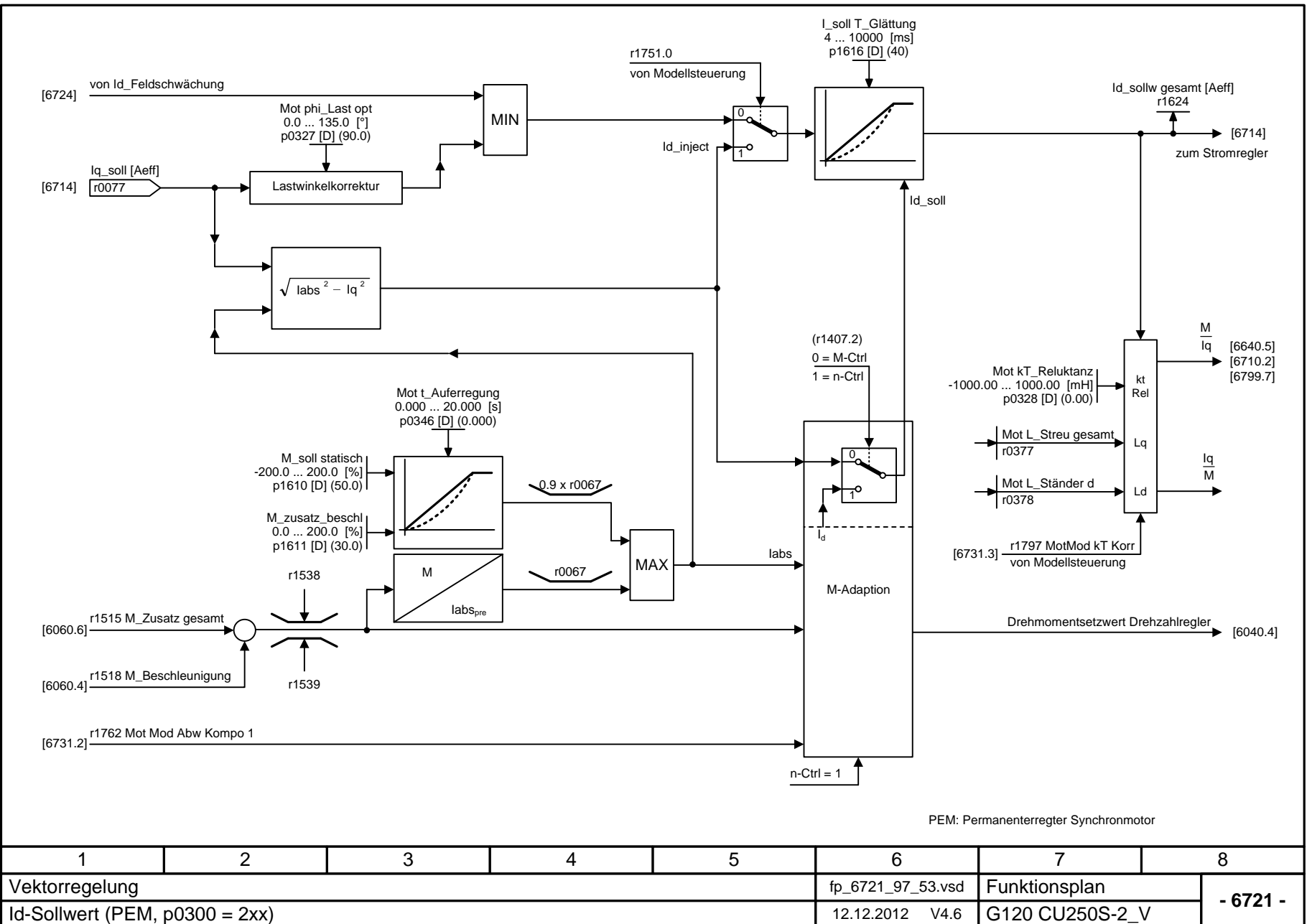
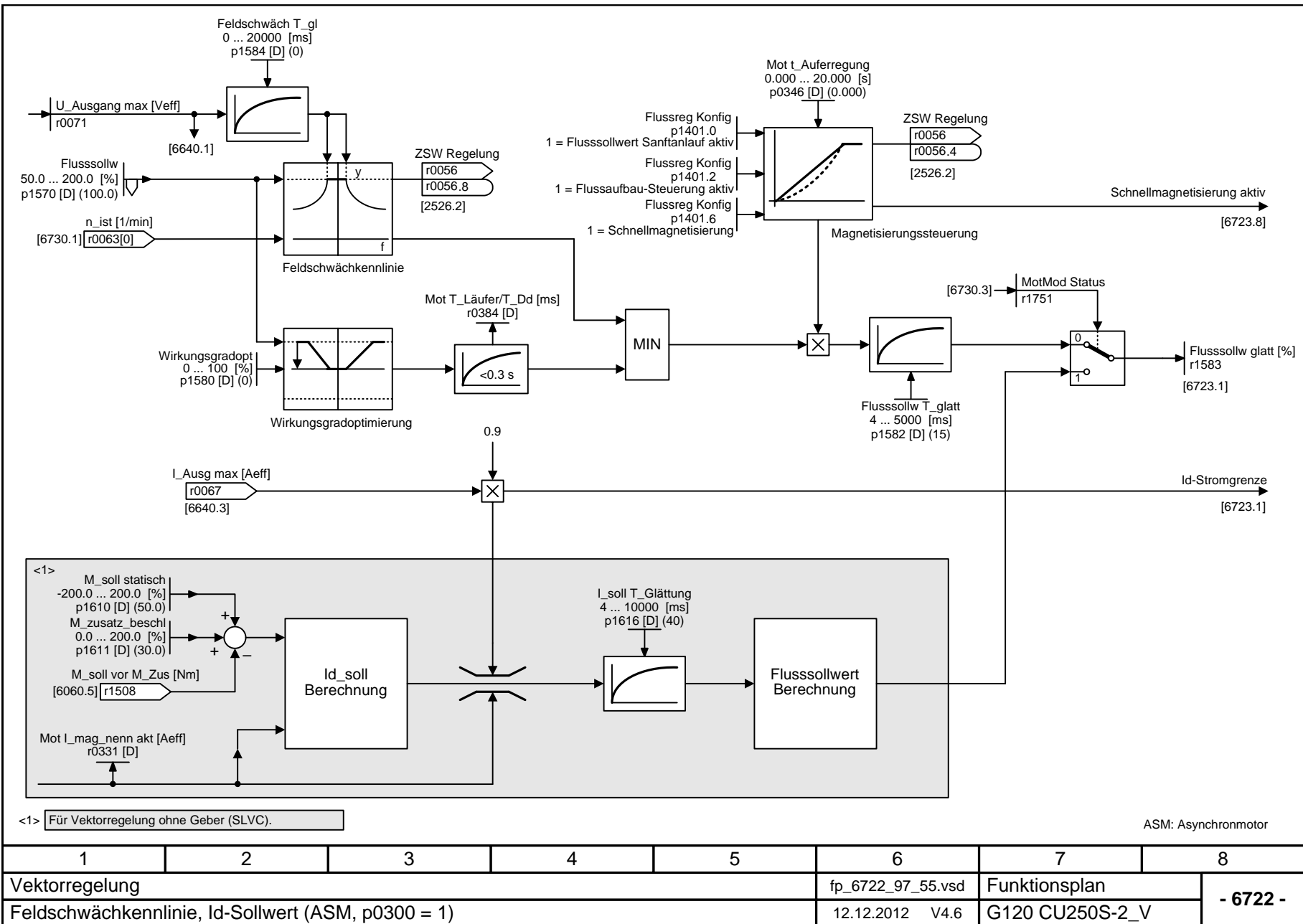
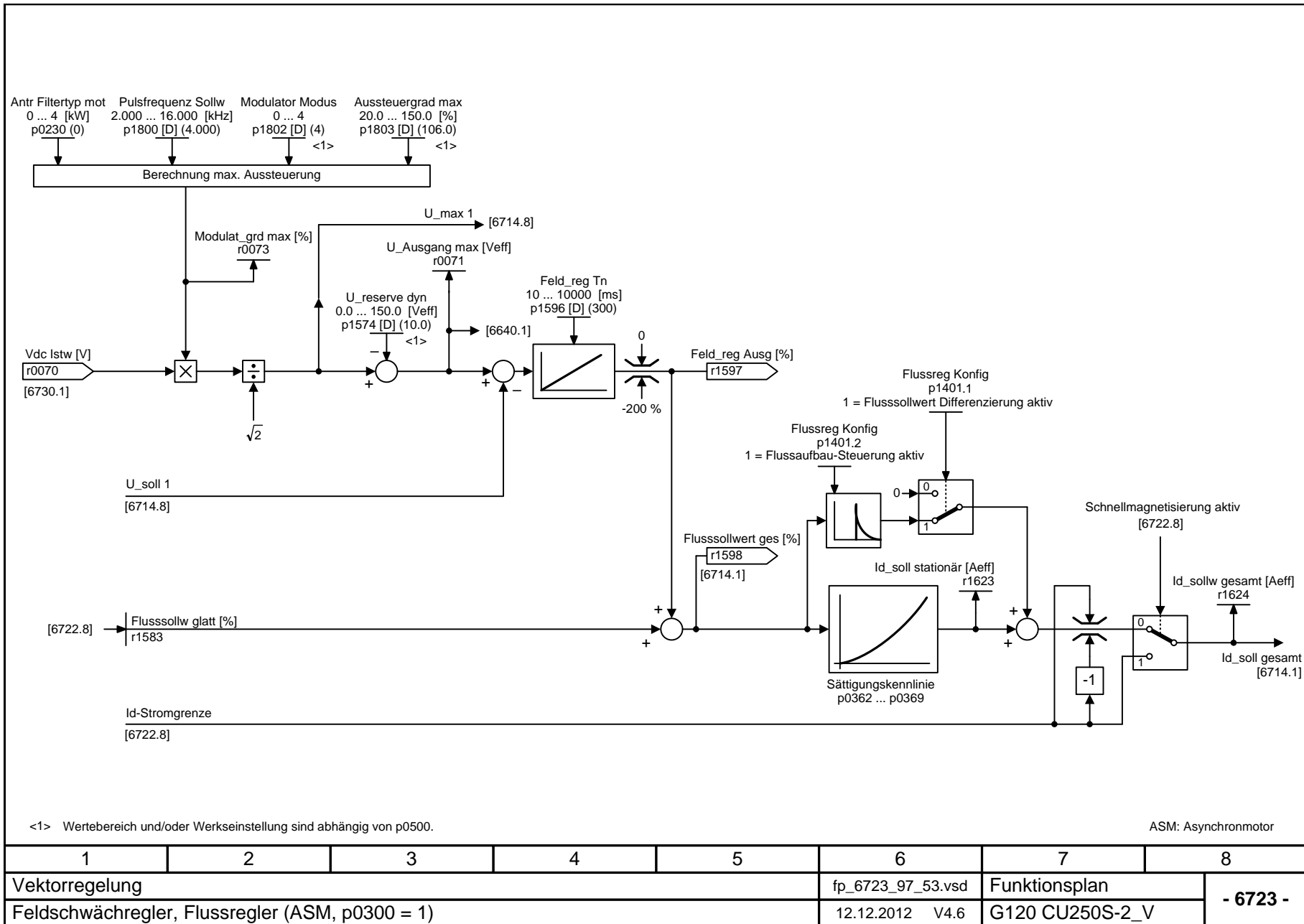
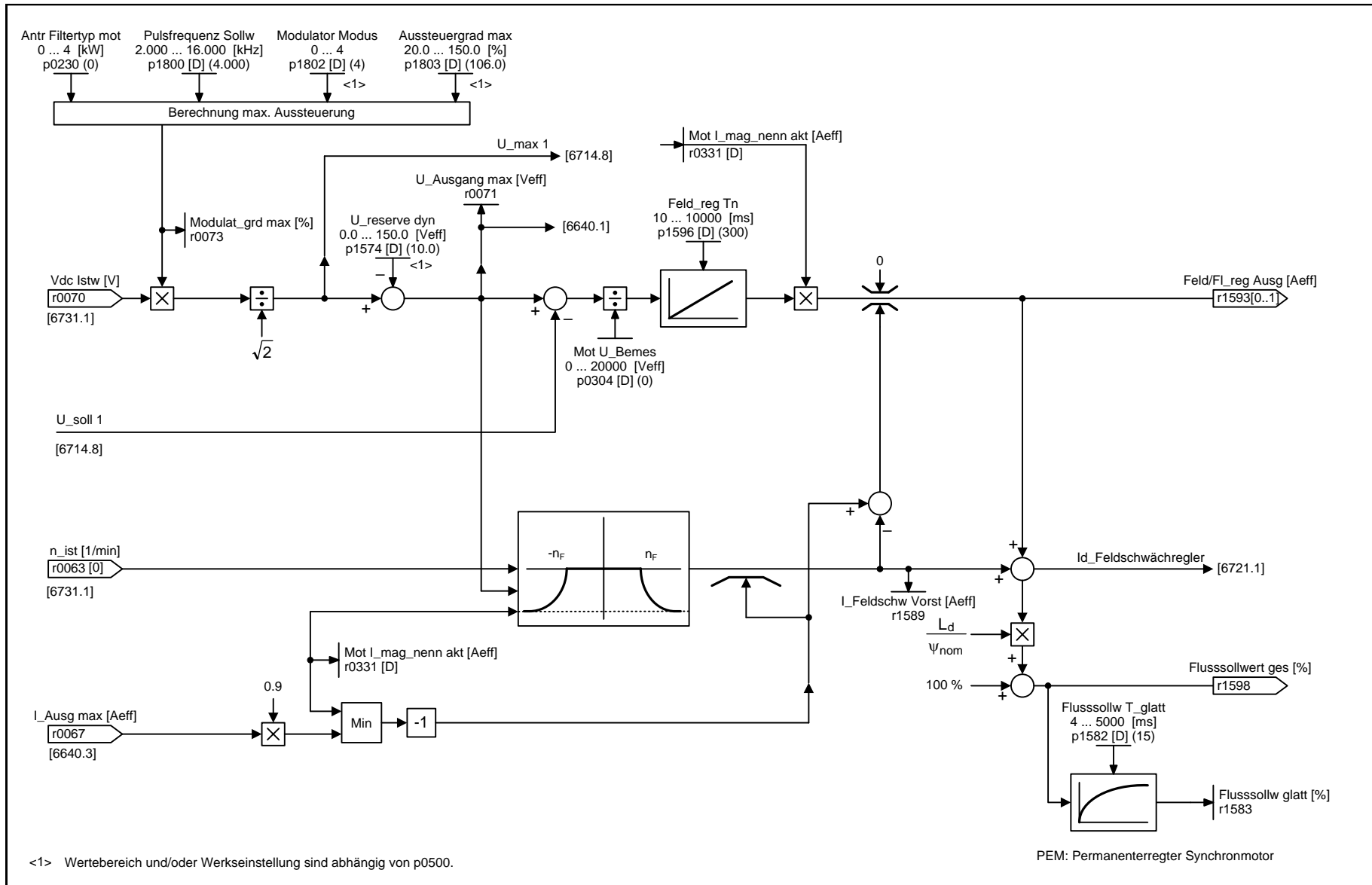


Bild 2-161 6714 – Iq- und Id-Regler





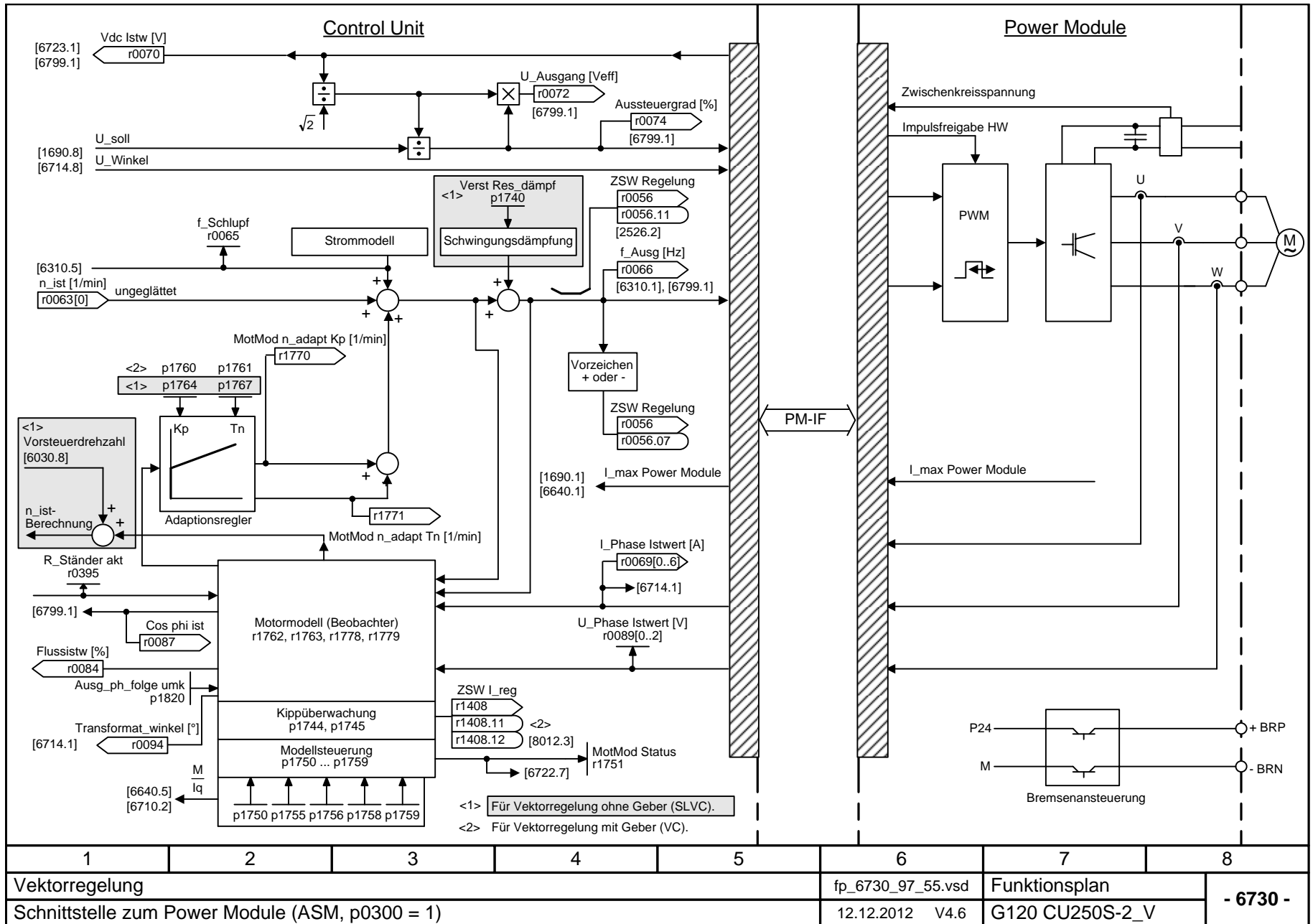




1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6724_97_53.vsd	Funktionsplan	
Feldschwächregler (PEM, p0300 = 2xx)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
					- 6724 -		

Bild 2-165 6724 – Feldschwächregler (PEM, p0300 = 2xx)

Bild 2-166 6730 – Schnittstelle zum Power Module (ASM, p0300 = 1)



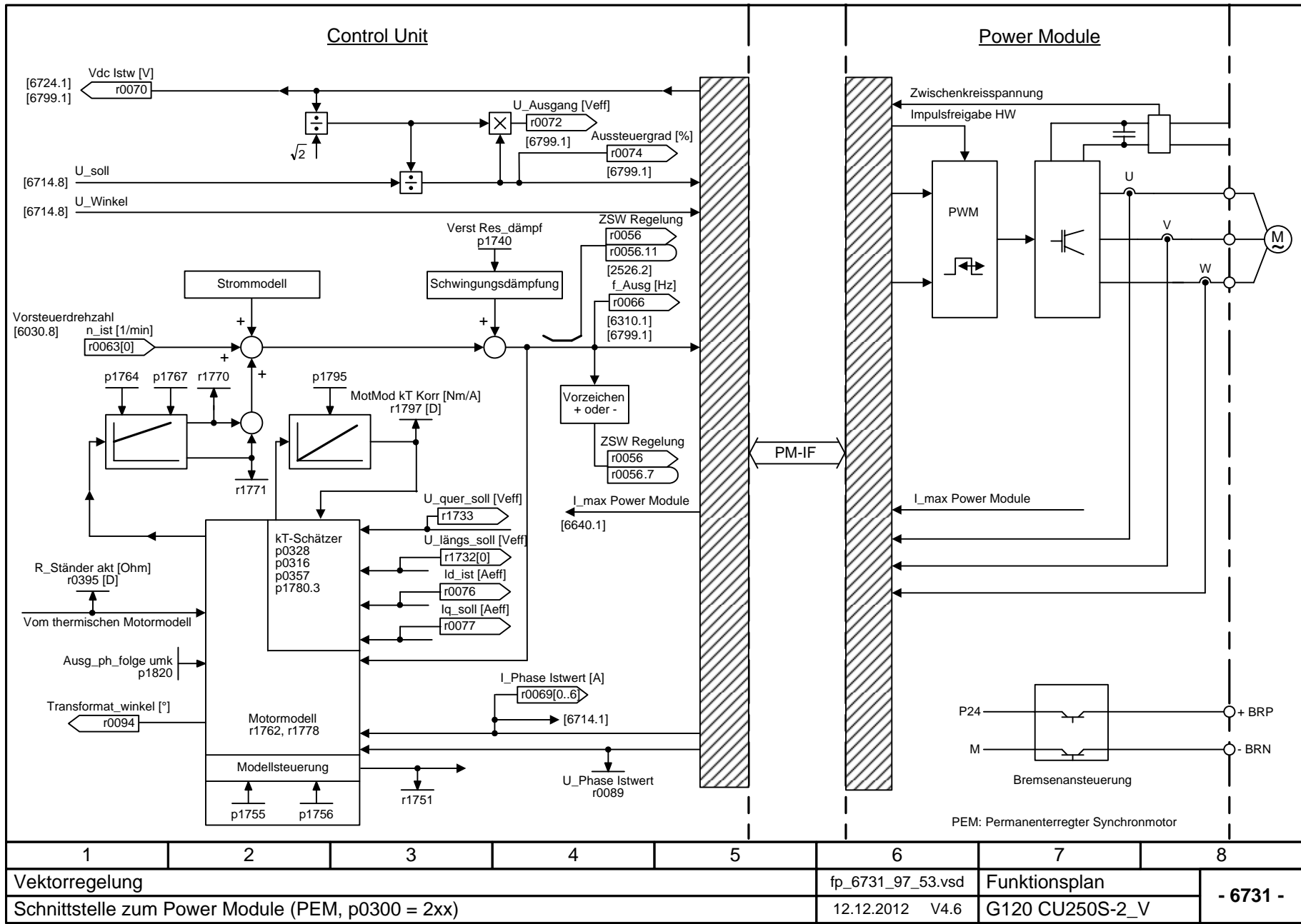


Bild 2-167 6731 – Schnittstelle zum Power Module (PEM, p0300 = 2xx)

1	2	3	4	5	6	7	8
Vektorregelung					fp_6731_97_53.vsd	Funktionsplan	
Schnittstelle zum Power Module (PEM, p0300 = 2xx)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	

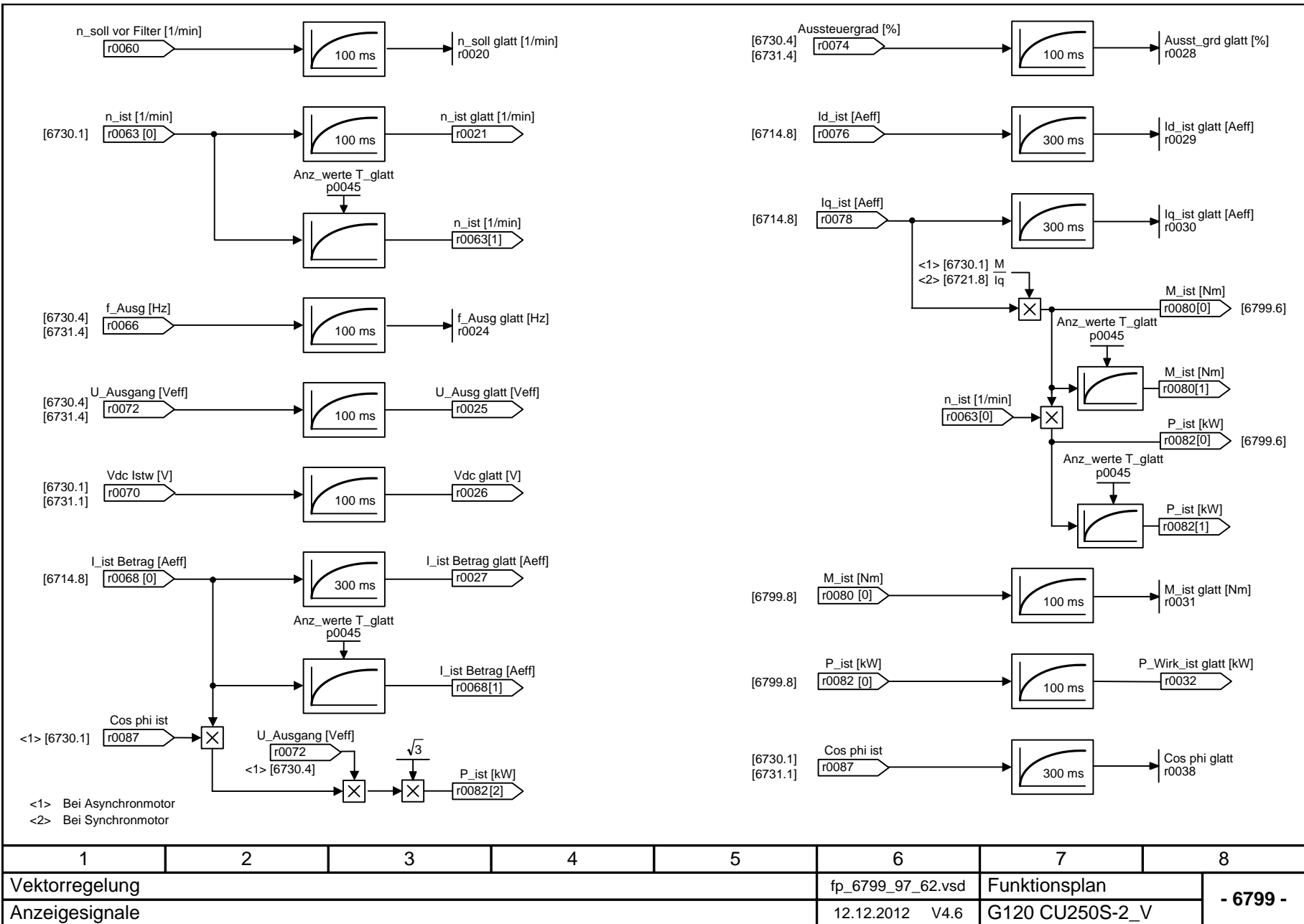


Bild 2-168 6799 – Anzeigesignale

2.21 Freie Funktionsbausteine

Funktionspläne

7200 – Abtastzeiten der Ablaufgruppen	2-1305
7210 – AND (AND-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)	2-1306
7212 – OR (OR-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)	2-1307
7214 – XOR (XOR-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)	2-1308
7216 – NOT (Invertierer)	2-1309
7220 – ADD (Addierer mit 4 Eingängen), SUB (Subtrahierer)	2-1310
7222 – MUL (Multiplizierer), DIV (Dividierer)	2-1311
7224 – AVA (Absolutwertbildner)	2-1312
7225 – NCM (Numerischer Vergleich)	2-1313
7226 – PLI (Skalierung Polygonzug)	2-1314
7230 – MFP (Impulsbildner), PCL (Impulsverkürzer)	2-1315
7232 – PDE (Einschaltverzögerer)	2-1316
7233 – PDF (Ausschaltverzögerer)	2-1317
7234 – PST (Impulsverlängerer)	2-1318
7240 – RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop)	2-1319
7250 – BSW (Binär-Umschalter), NSW (Numerischer Umschalter)	2-1320
7260 – LIM (Begrenzer)	2-1321
7262 – PT1 (Glättungsglied)	2-1322
7264 – INT (Integrator), DIF (Differenzierglied)	2-1323
7270 – LVM (Grenzwertmelder doppelseitig mit Hysterese)	2-1324

Ablaufgruppe							
	1	2	3	4	5	6	
	r20001[1] = 8 ms	r20001[2] = 16 ms	r20001[3] = 32 ms	r20001[4] = 64 ms	r20001[5] = 128 ms	r20001[6] = 256 ms	Abl_gr Abtastzeit [ms] r20001[0..9]
Logik-Funktionsbausteine AND, OR, XOR, NOT	X	X	X	X	X	X	
Rechen-Funktionsbausteine ADD, SUB, MUL, DIV, AVA, NCM, PLI	-	-	-	-	X	X	
Zeit-Funktionsbausteine MFP, PCL, PDE, PDF, PST	-	-	-	-	X	X	
Speicher-Funktionsbausteine RSR, DSR	X	X	X	X	X	X	
Schalter-Funktionsbaustein NSW	-	-	-	-	X	X	
Schalter-Funktionsbaustein BSW	X	X	X	X	X	X	
Regelungs-Funktionsbausteine LIM, PT1, INT, DIF	-	-	-	-	X	X	
Komplexe Funktionsbausteine LVM	-	-	-	-	X	X	
1	2	3	4	5	6	7	8
Freie Funktionsbausteine					fp_7200_97_59.vsd	Funktionsplan	
Abtastzeiten der Ablaufgruppen					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 7200 -

Bild 2-169 7200 – Abtastzeiten der Ablaufgruppen

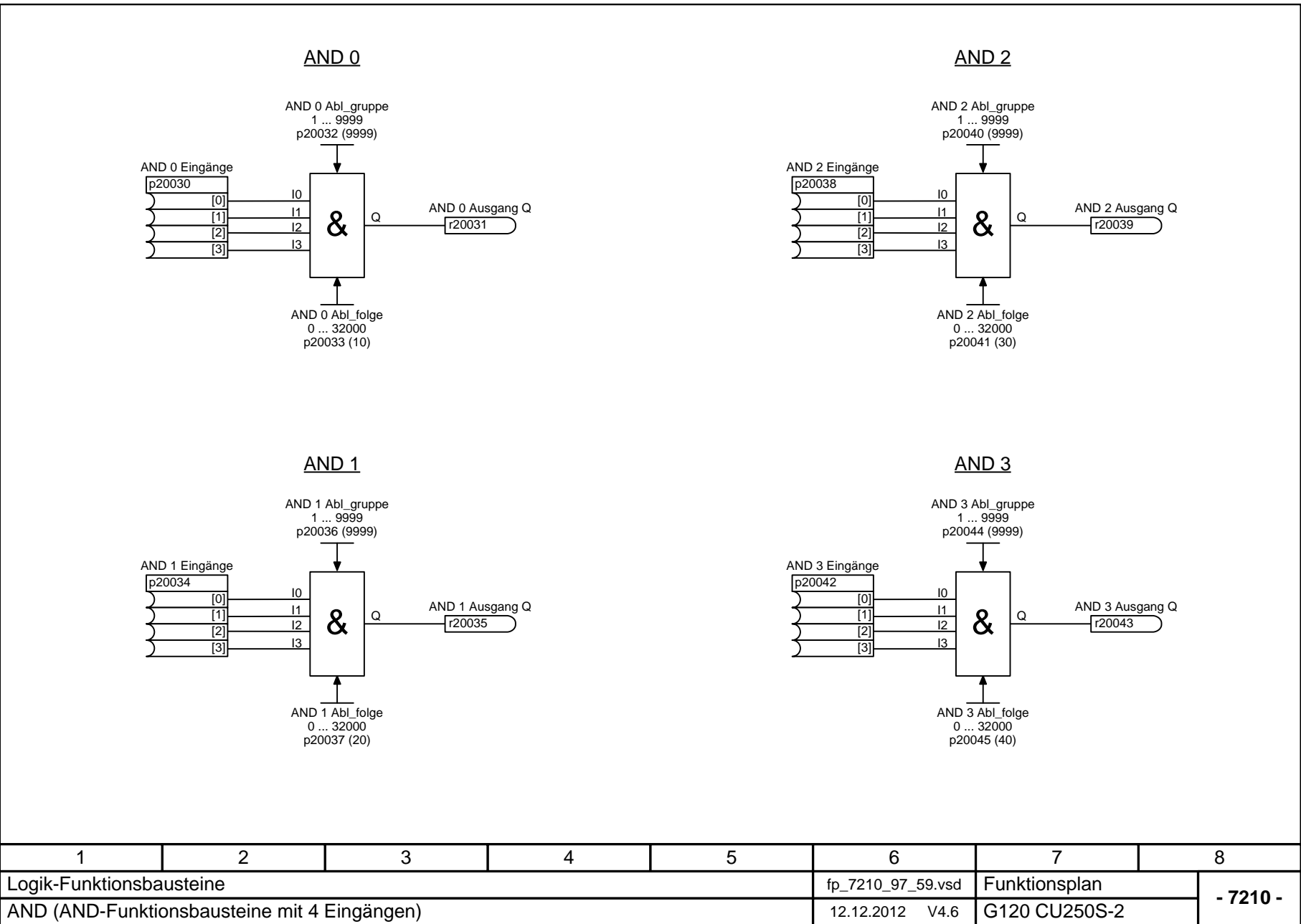


Bild 2-170 7210 – AND (AND-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)

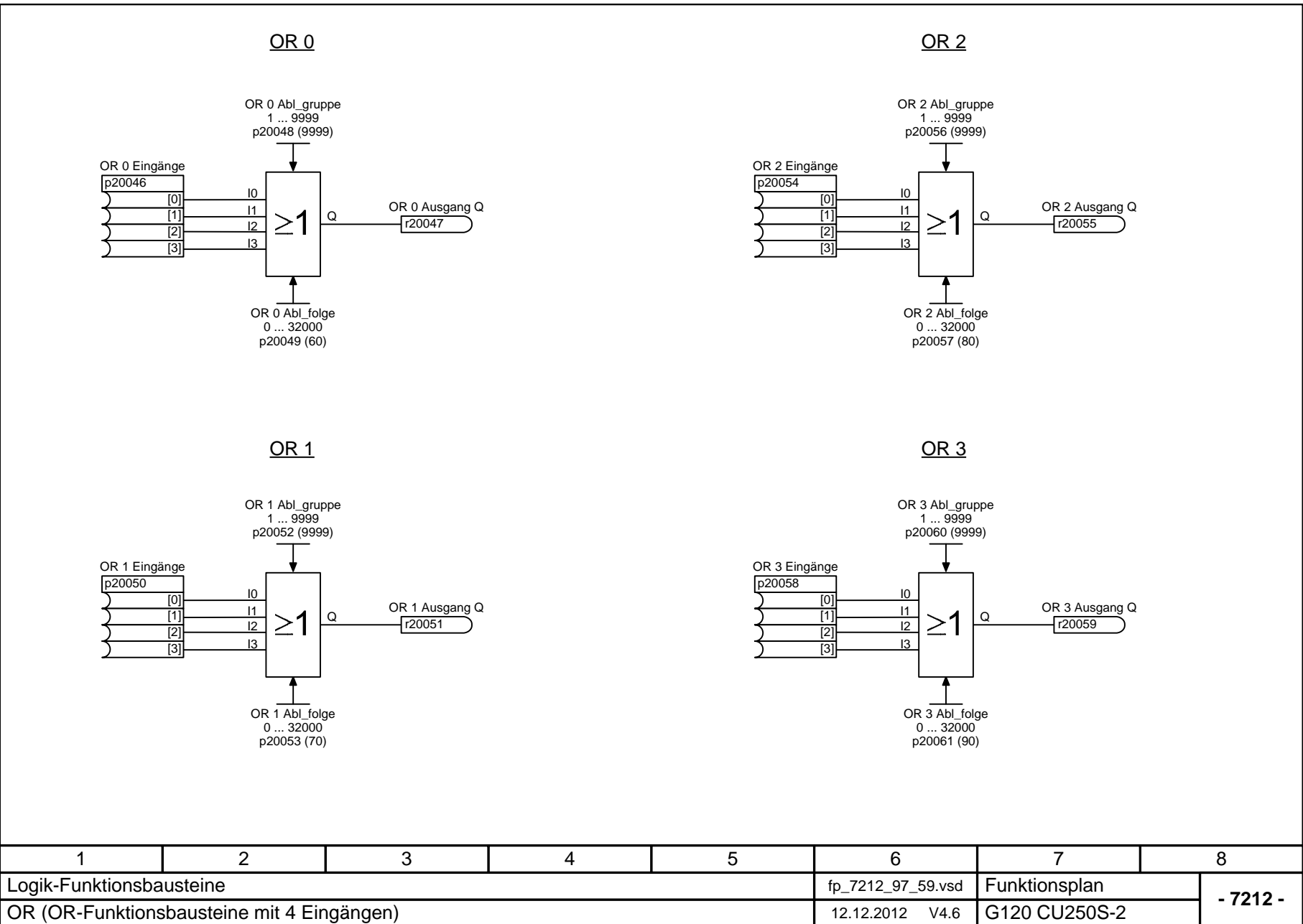
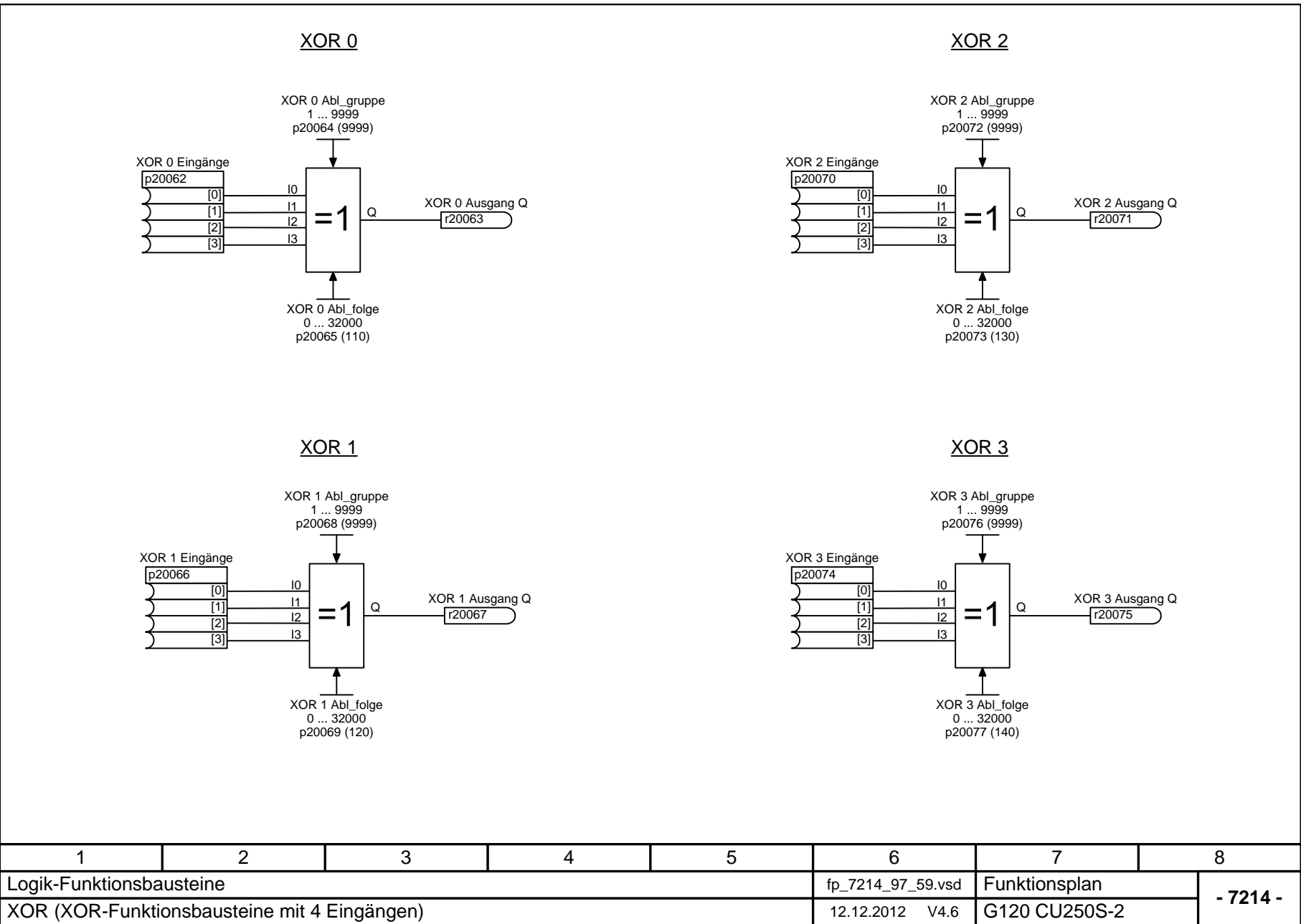


Bild 2-171 7212 – OR (OR-Funktionsbausteine mit 4 Eingängen)



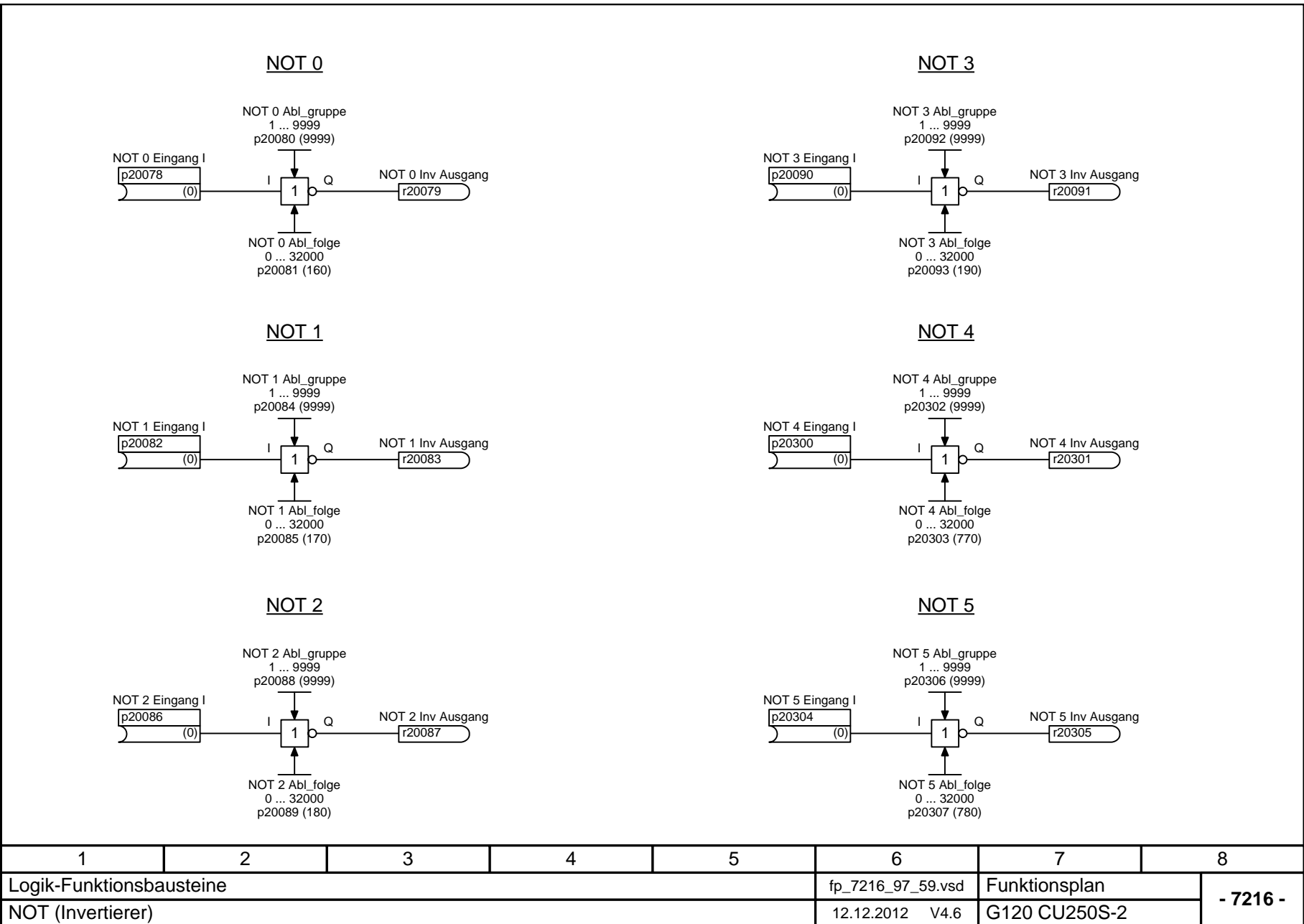


Bild 2-173 7216 – NOT (Invertierer)

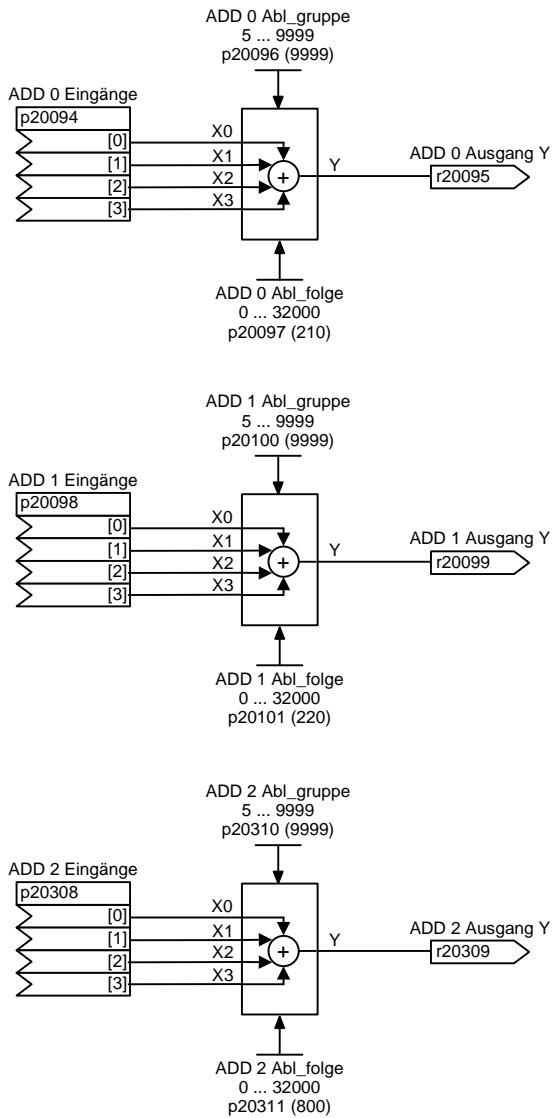
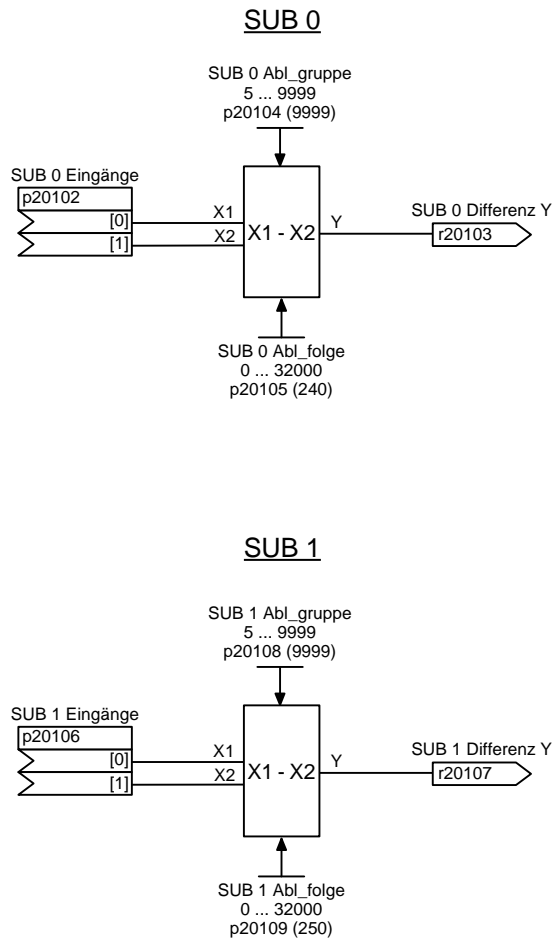


Bild 2-174 7220 – ADD (Addierer mit 4 Eingängen), SUB (Subtrahierer)

1	2	3	4	5	6	7	8
Rechen-Funktionsbausteine					fp_7220_97_59.vsd	Funktionsplan	
ADD (Addierer mit 4 Eingängen), SUB (Subtrahierer)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 7220 -

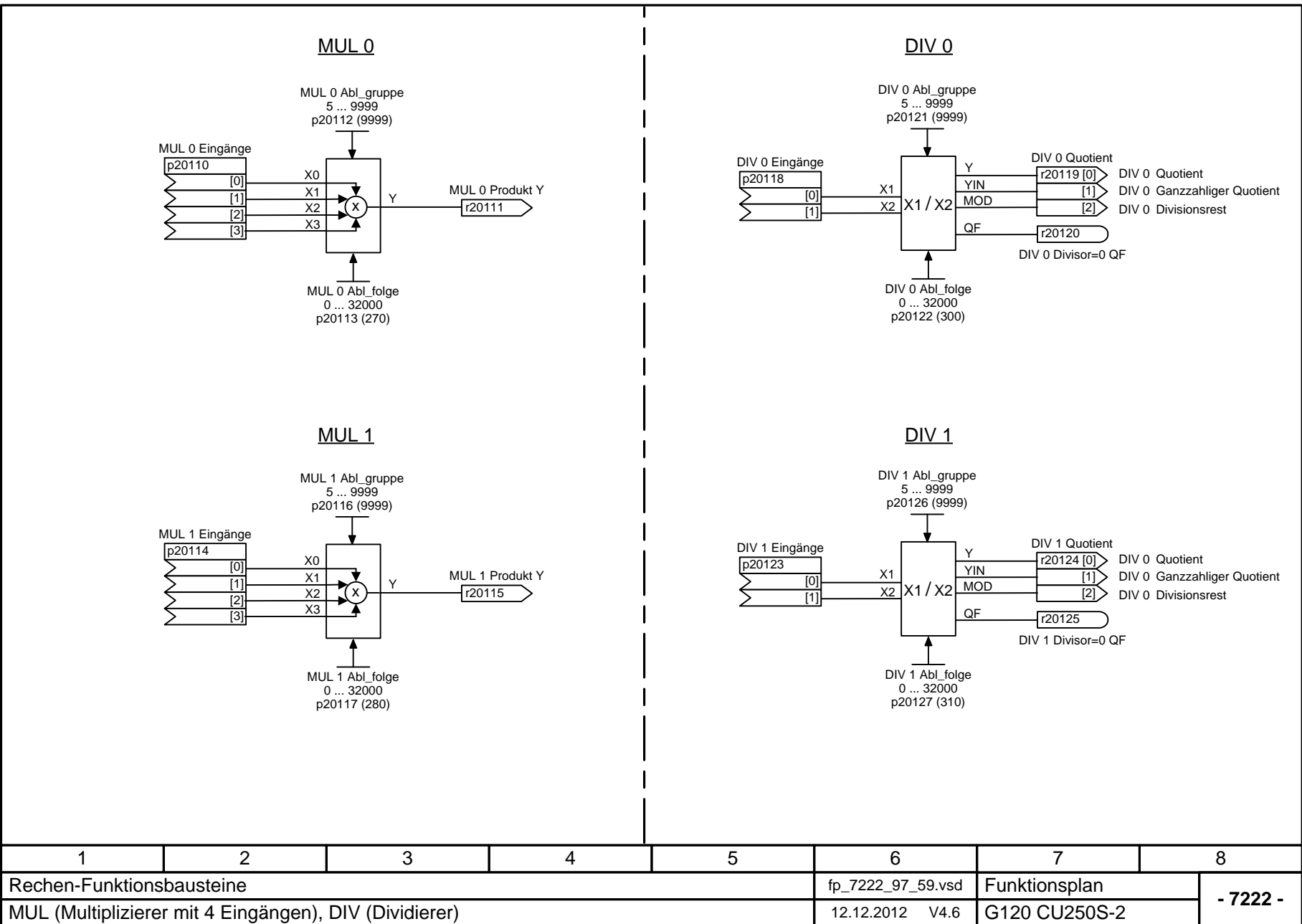


Bild 2-175 7222 – MUL (Multiplizieren), DIV (Dividieren)

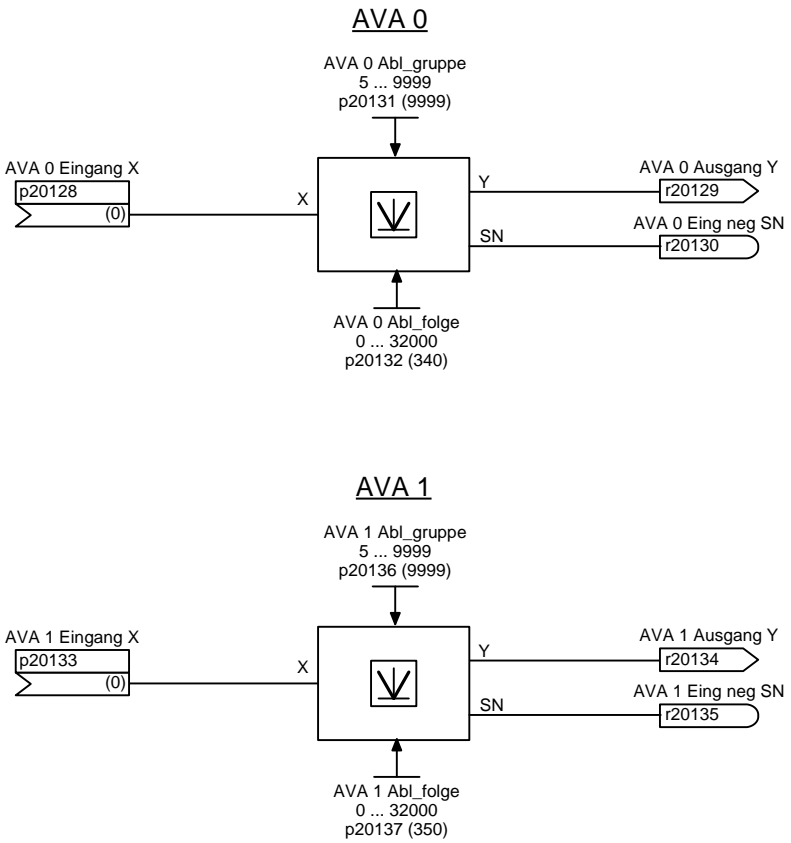
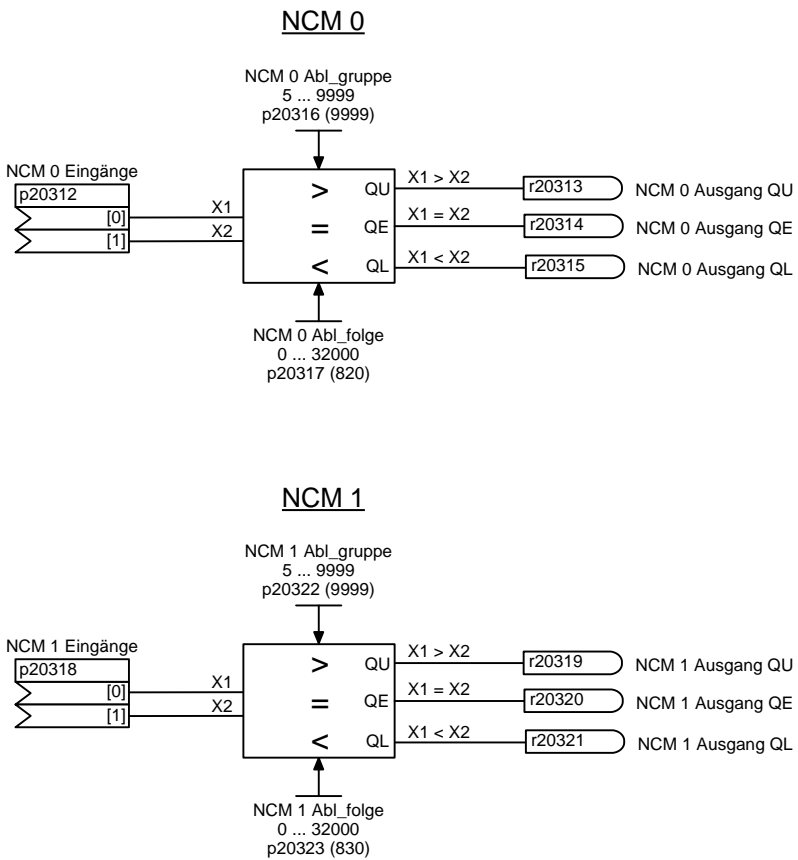


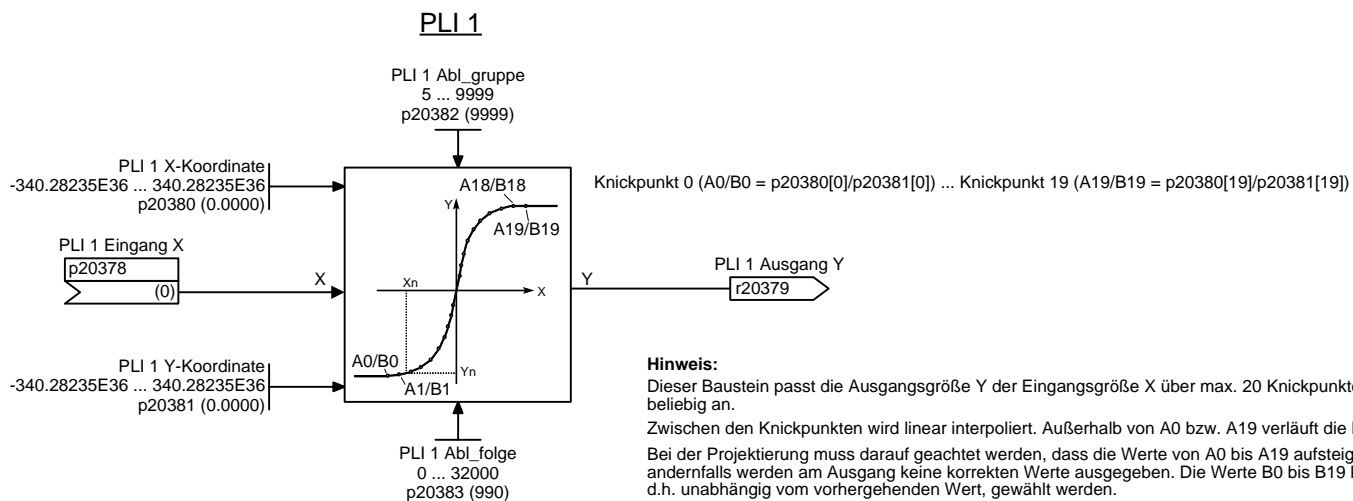
Bild 2-176 7224 – AVA (Absolutwertbildner)

1	2	3	4	5	6	7	8
Rechen-Funktionsbausteine					fp_7224_97_59.vsd	Funktionsplan	
AVA (Absolutwertbildner)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 7224 -		



1	2	3	4	5	6	7	8
Rechen-Funktionsbausteine					fp_7225_97_59.vsd	Funktionsplan	- 7225 -
NCM (Numerischer Vergleich)					12.12.2012 V4.6		

Bild 2-177 7225 – NCM (Numerischer Vergleich)



1	2	3	4	5	6	7	8	
Rechen-Funktionsbausteine					fp_7226_97_59.vsd	Funktionsplan		- 7226 -
PLI (Skalierung Polygonzug)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2		

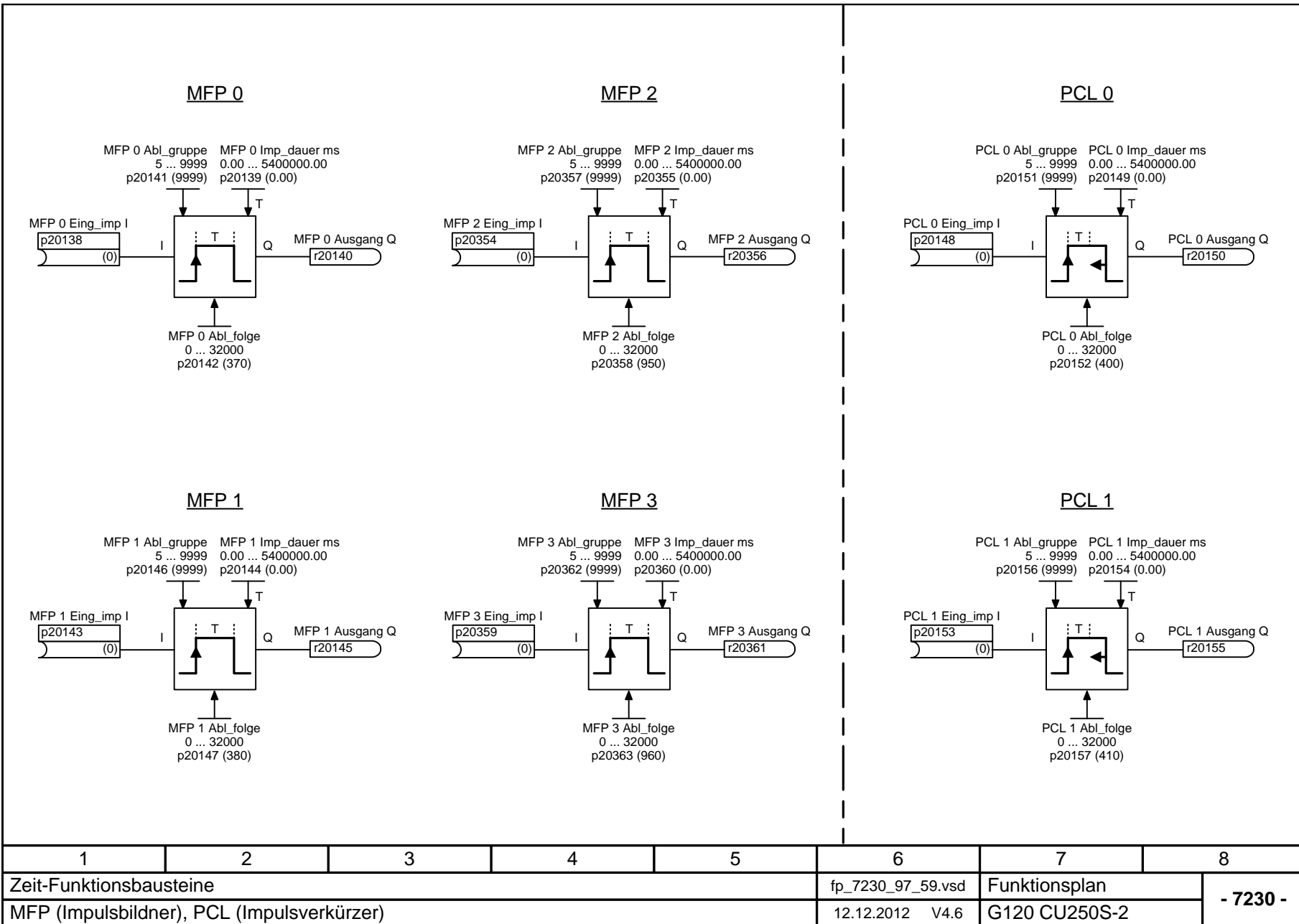


Bild 2-179 7230 – MFP (Impulsbildner), PCL (Impulsverkürzer)

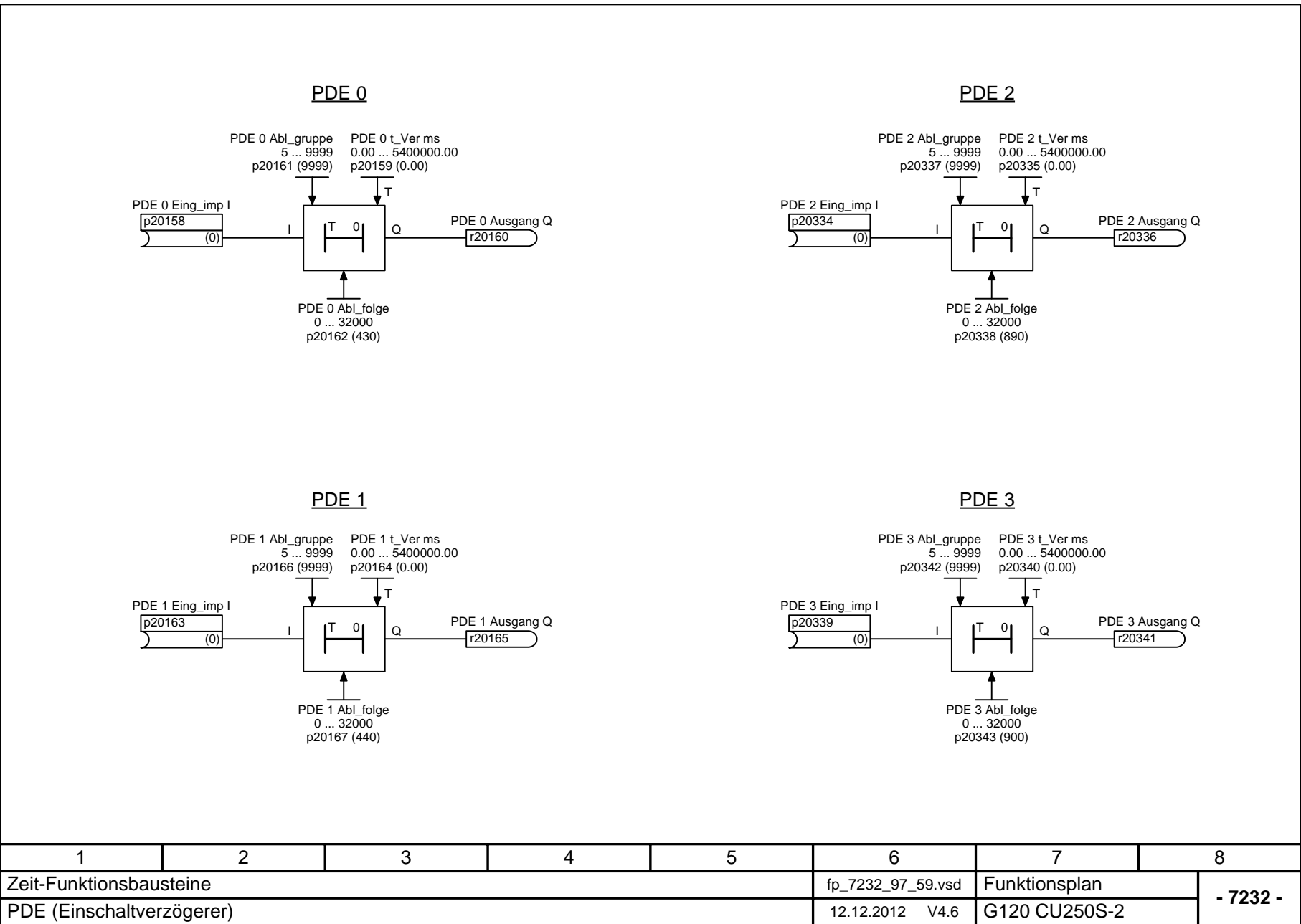


Bild 2-180 7232 – PDE (Einschaltverzögerer)

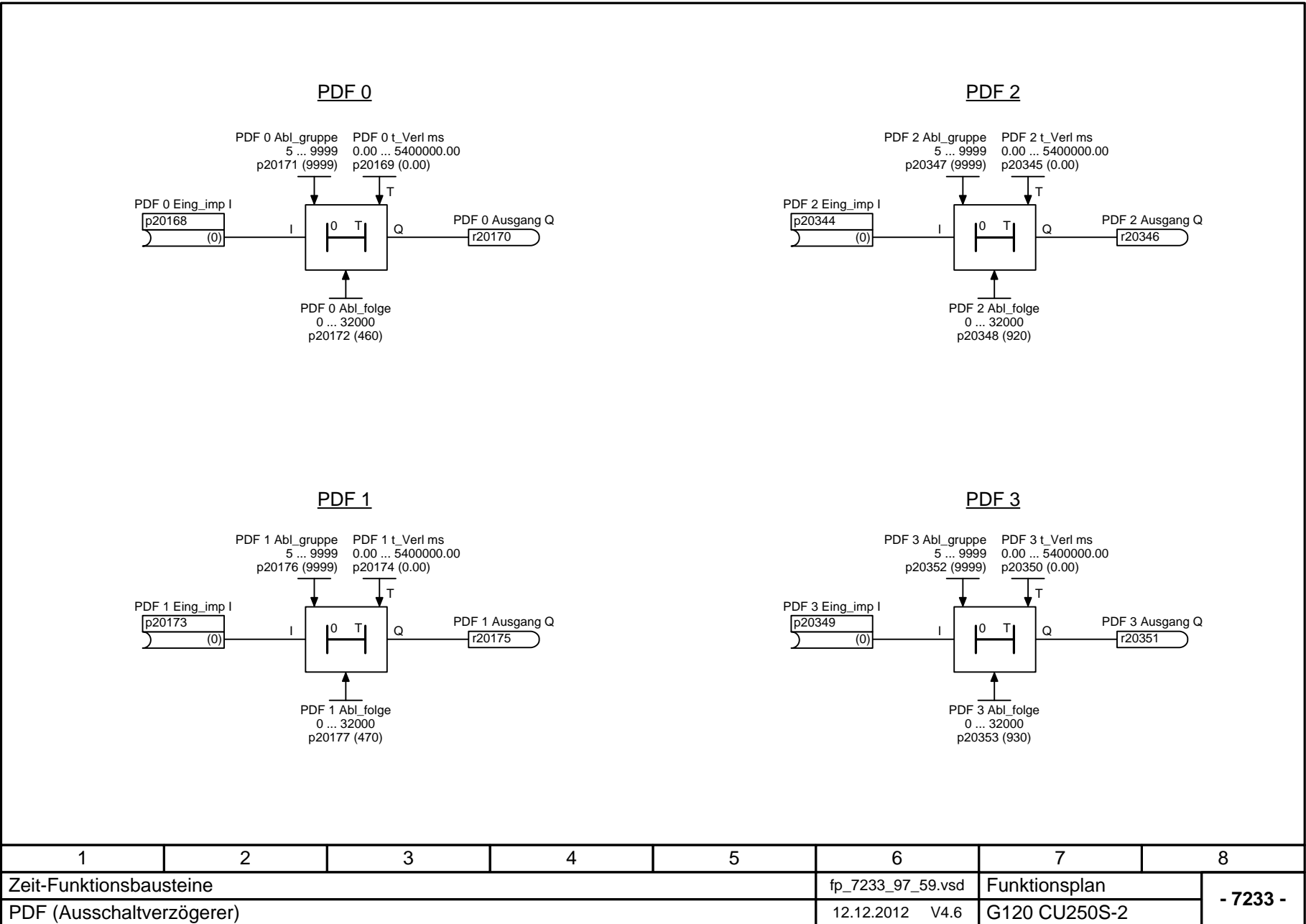
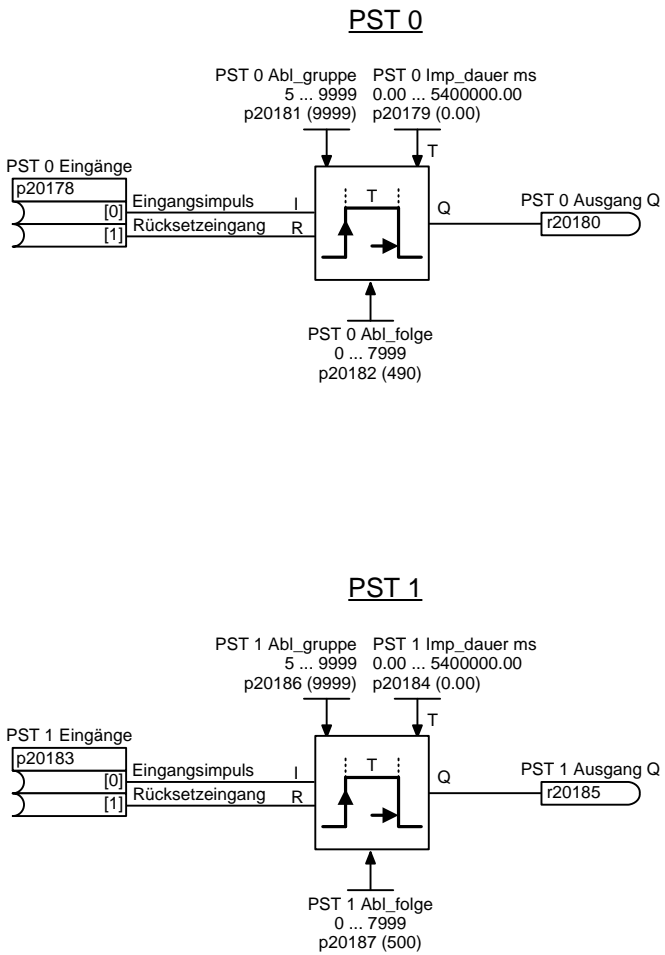


Bild 2-181 7233 – PDF (Ausschaltverzögerer)



1	2	3	4	5	6	7	8
Zeit-Funktionsbausteine					fp_7234_97_59.vsd	Funktionsplan	
PST (Impulsverlängerer)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 7234 -		

Bild 2-182 7234 – PST (Impulsverlängerer)

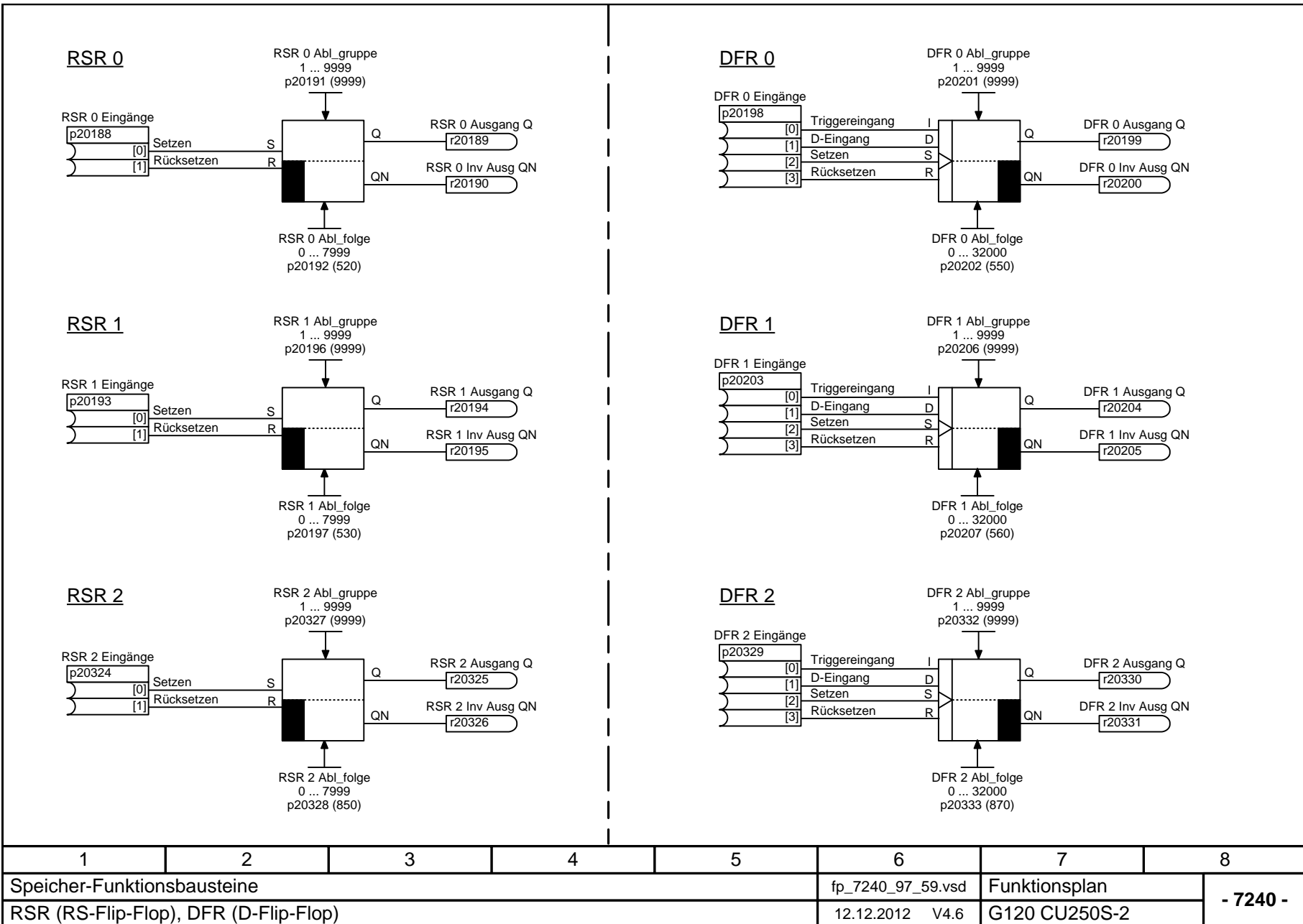


Bild 2-183 7240 – RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop)

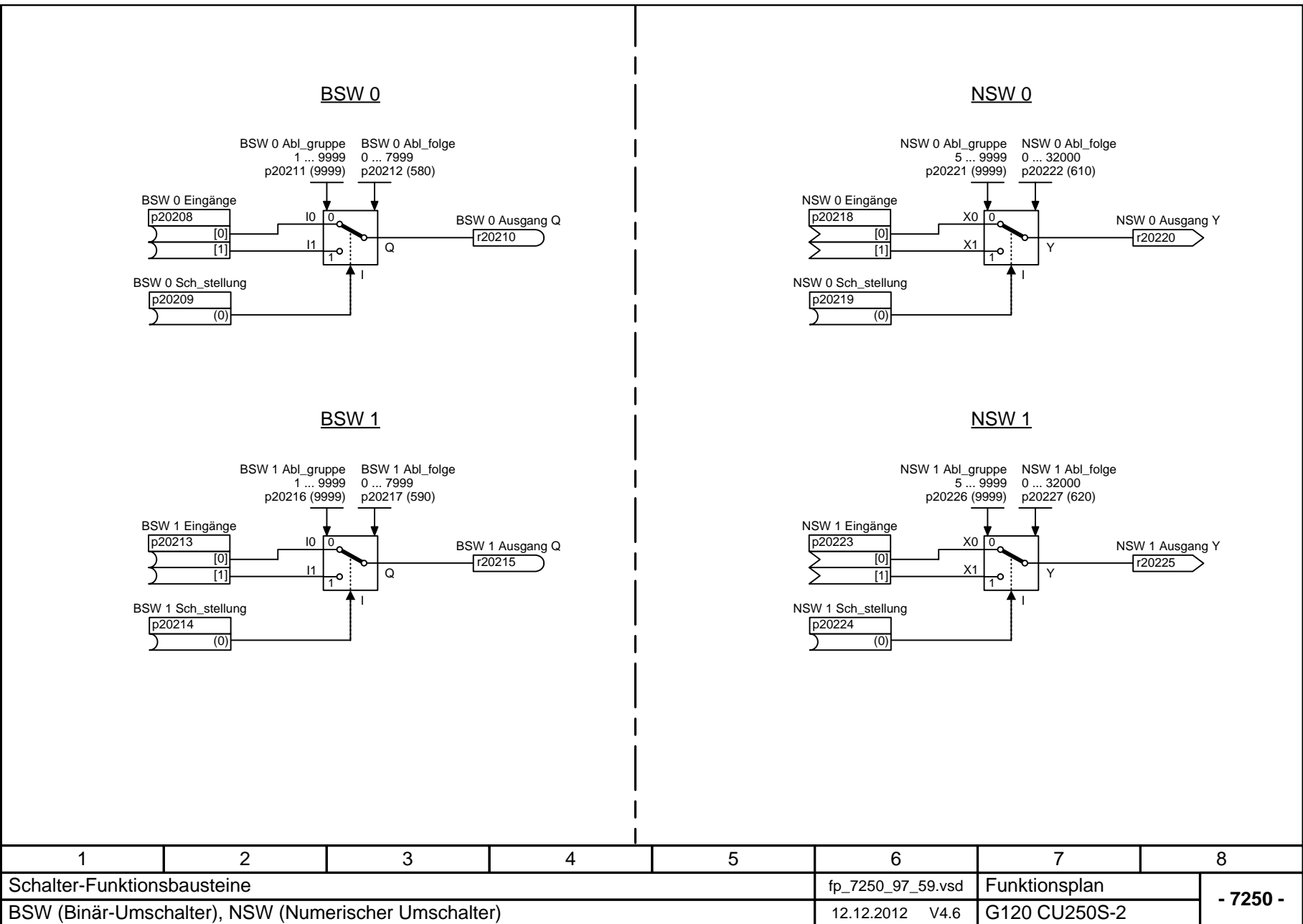


Bild 2-184

7250 – BSW (Binär-Umschalter), NSW (Numerischer Umschalter)

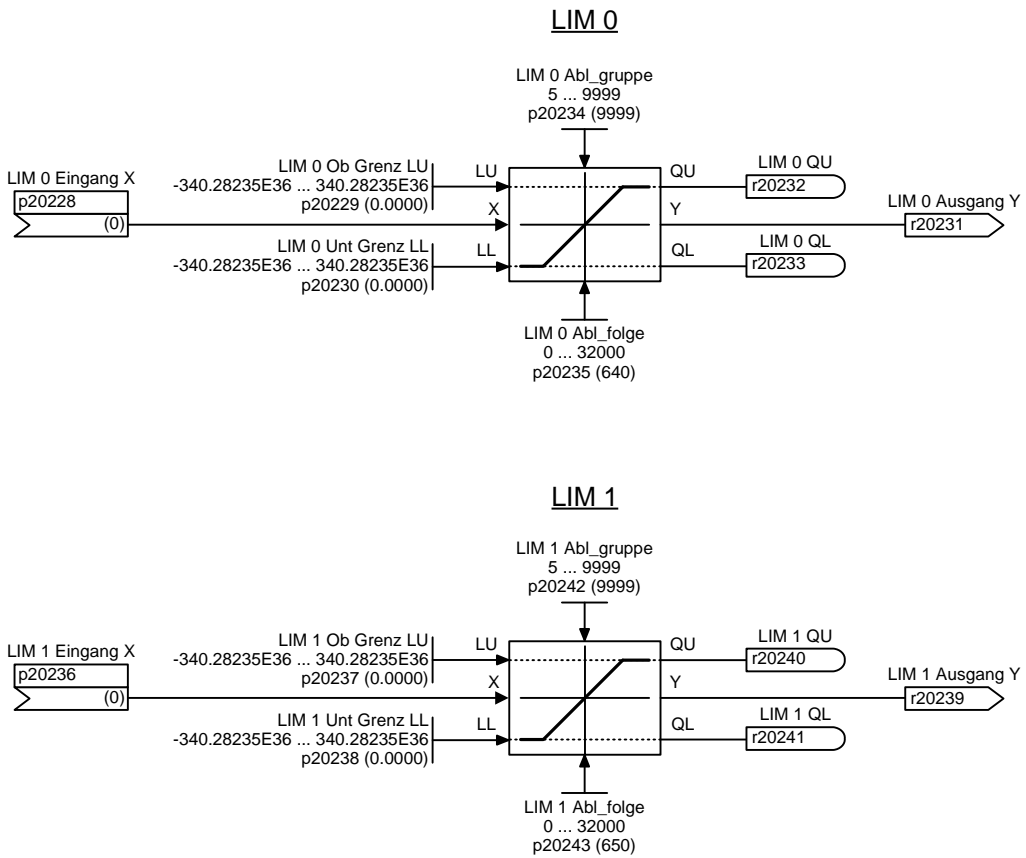


Bild 2-185 7260 – LIM (Begrenzer)

1	2	3	4	5	6	7	8
Regelungs-Funktionsbausteine					fp_7260_97_59.vsd	Funktionsplan	- 7260 -
LIM (Begrenzer)					12.12.2012 V4.6		

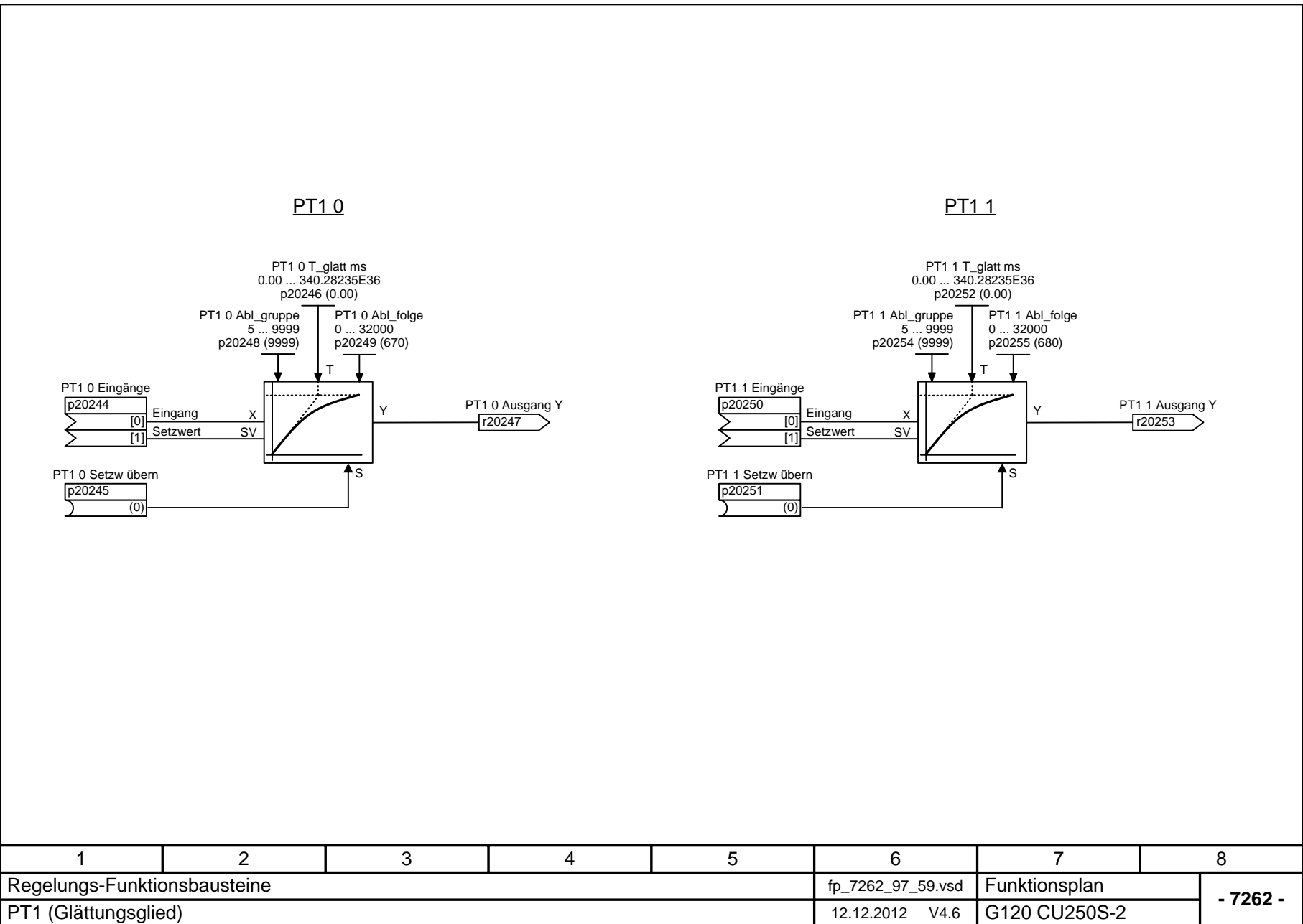


Bild 2-186 7262 – PT 1 (Glättungsglied)

2-1322

1	2	3	4	5	6	7	8
Regelungs-Funktionsbausteine					fp_7262_97_59.vsd	Funktionsplan	- 7262 -
PT1 (Glättungsglied)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	

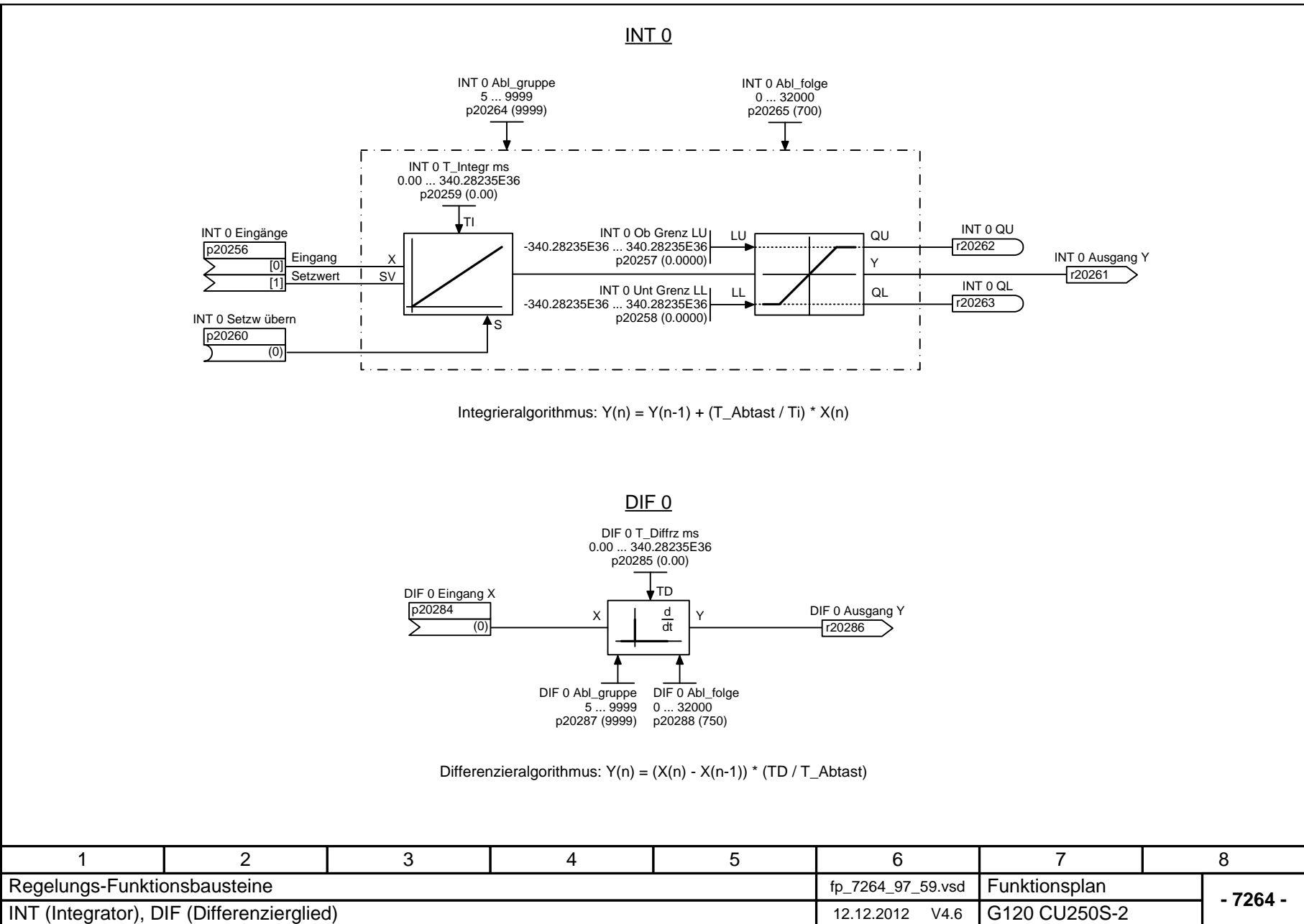


Bild 2-187 7264 – INT (Integrator), DIF (Differenzierglied)

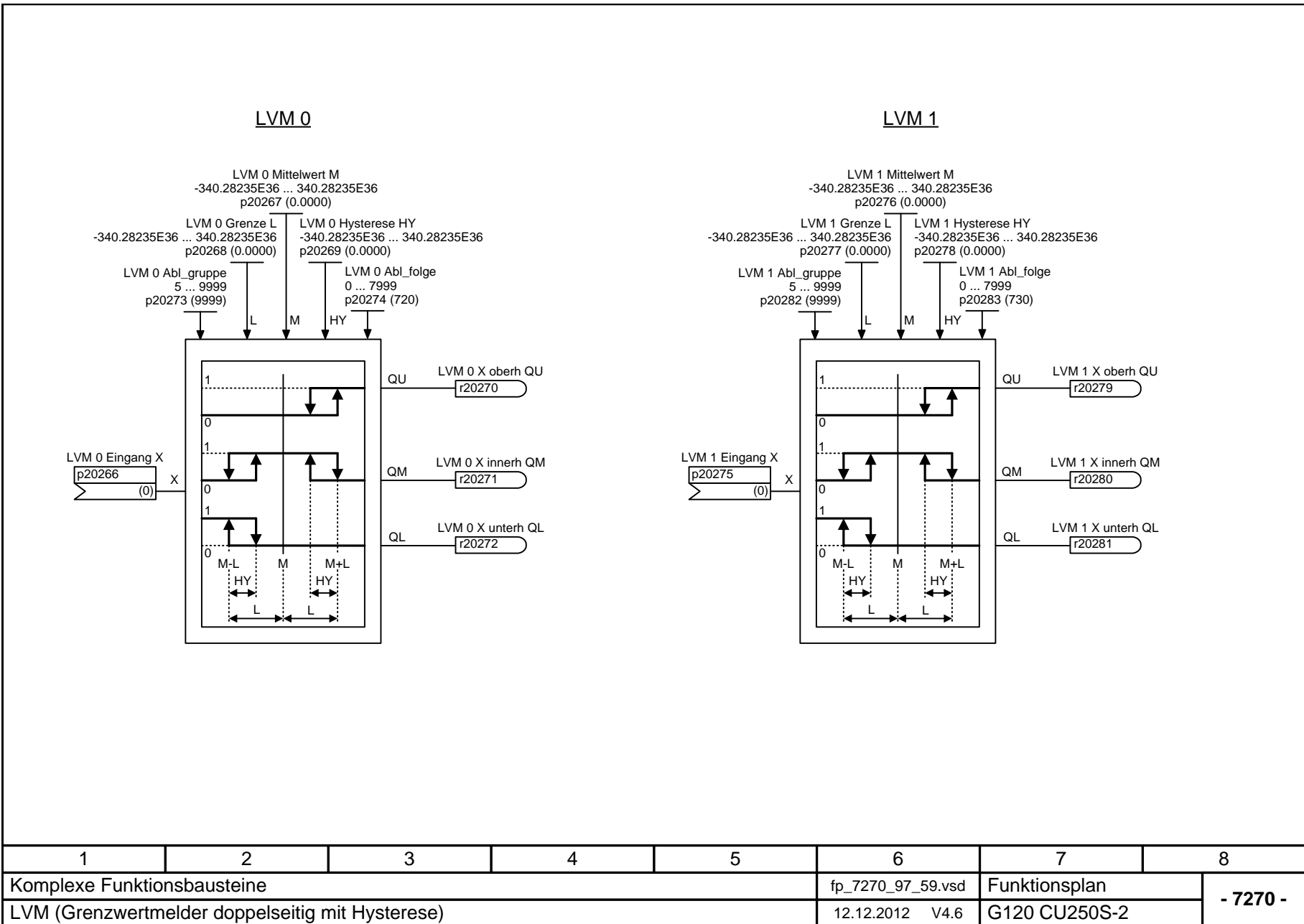


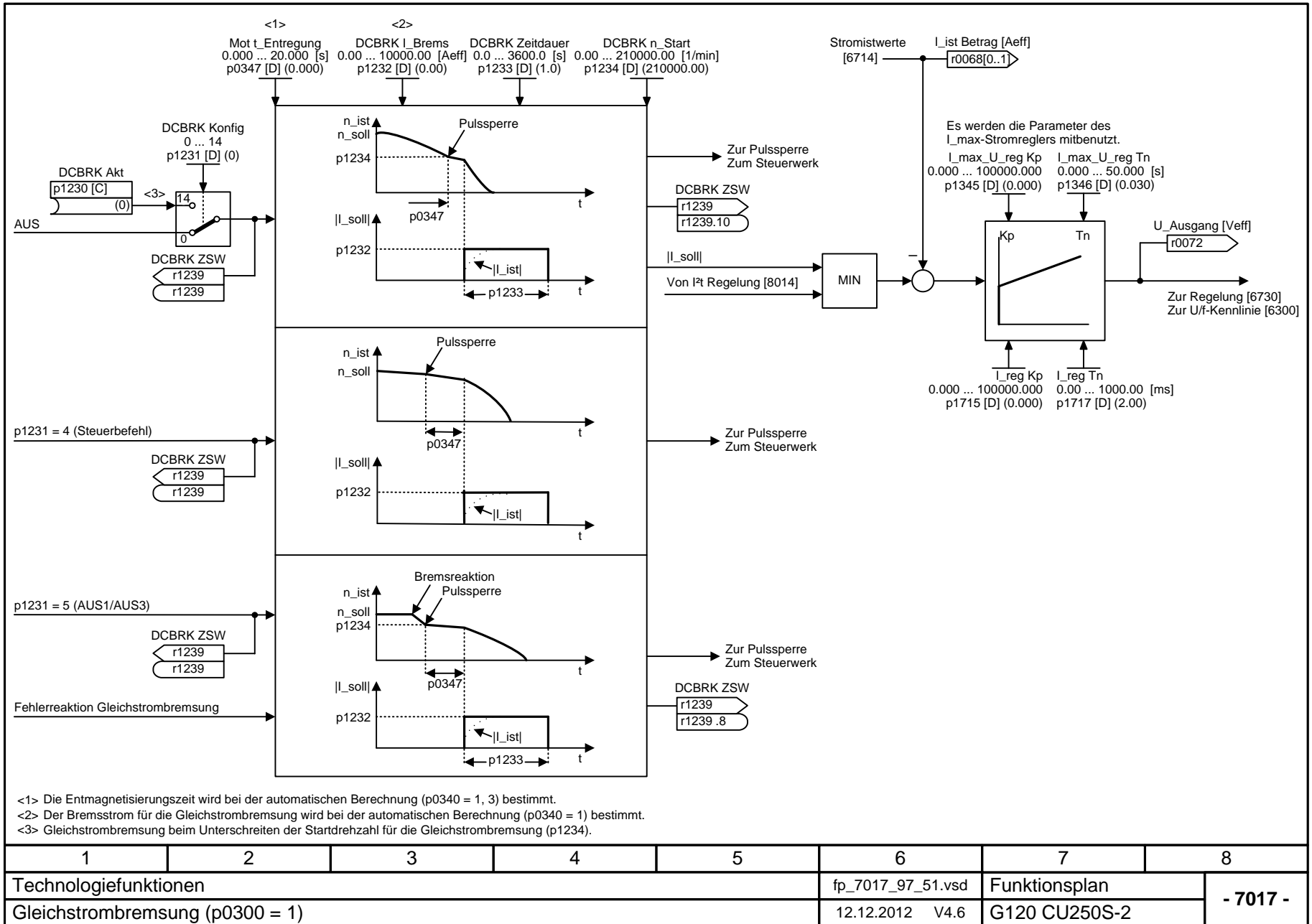
Bild 2-188 7270 – LVM (Grenzwertmelder doppelseitig mit Hysterese)

1	2	3	4	5	6	7	8
Komplexe Funktionsbausteine					fp_7270_97_59.vsd	Funktionsplan	- 7270 -
LVM (Grenzwertmelder doppelseitig mit Hysterese)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	

2.22 Technologiefunktionen

Funktionspläne

7017 – Gleichstrombremsung (p0300 = 1)	2-1326
--	--------



2.23 Technologieregler

Funktionspläne

7950 – Festwerte, Binärauswahl (p2216 = 2)	2-1328
7951 – Festwerte, Direktauswahl (p2216 = 1)	2-1329
7954 – Motorpotenziometer	2-1330
7957 – Regelung (Servo)	2-1331
7958 – Regelung (Vektor)	2-1332

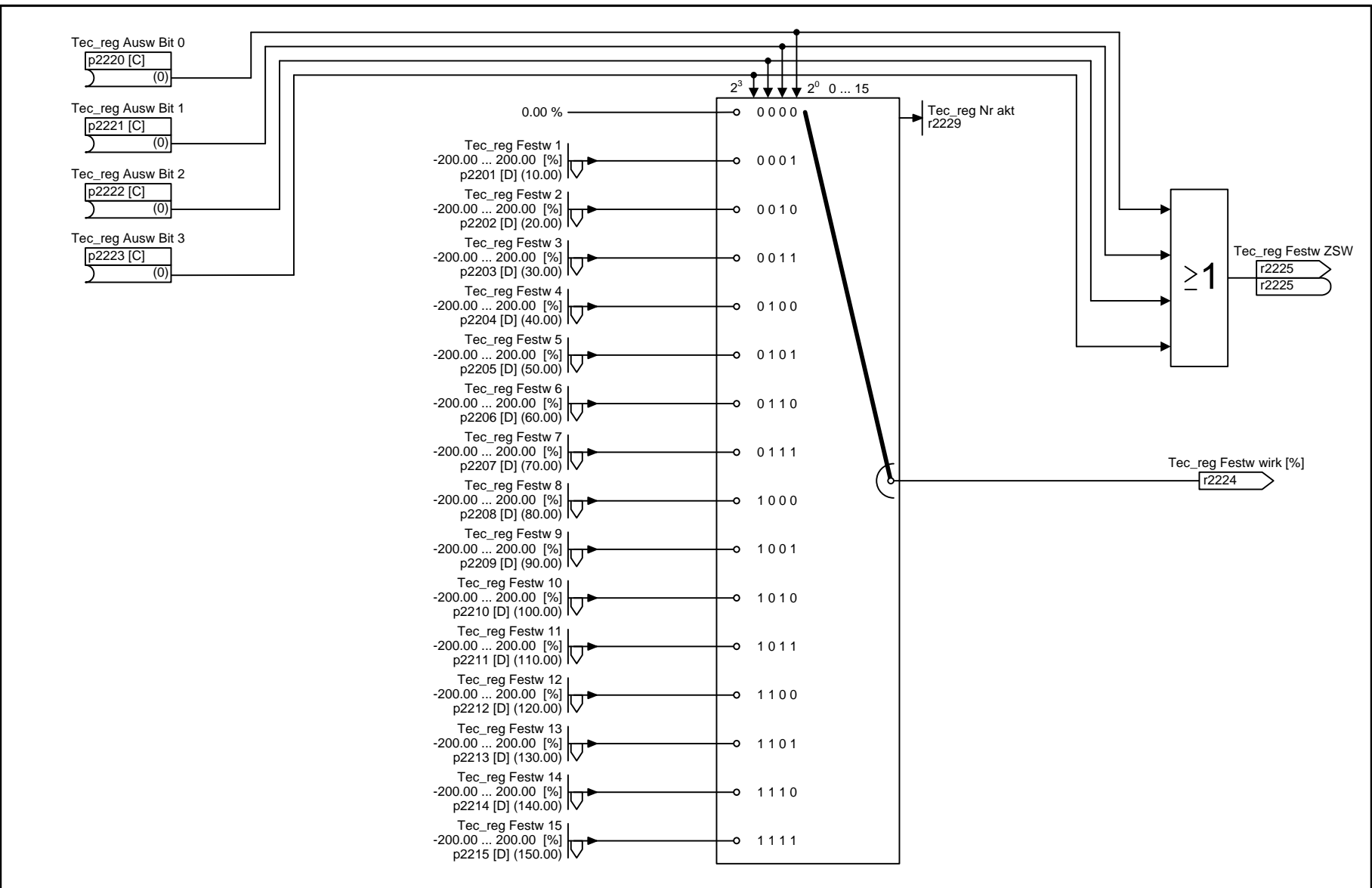


Bild 2-190 7950 – Festwerte, Binärauswahl (p2216 = 2)

1	2	3	4	5	6	7	8
Technologieregler					fp_7950_97_51.vsd	Funktionsplan	
Festwerte, Binärauswahl (p2216 = 2)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 7950 -

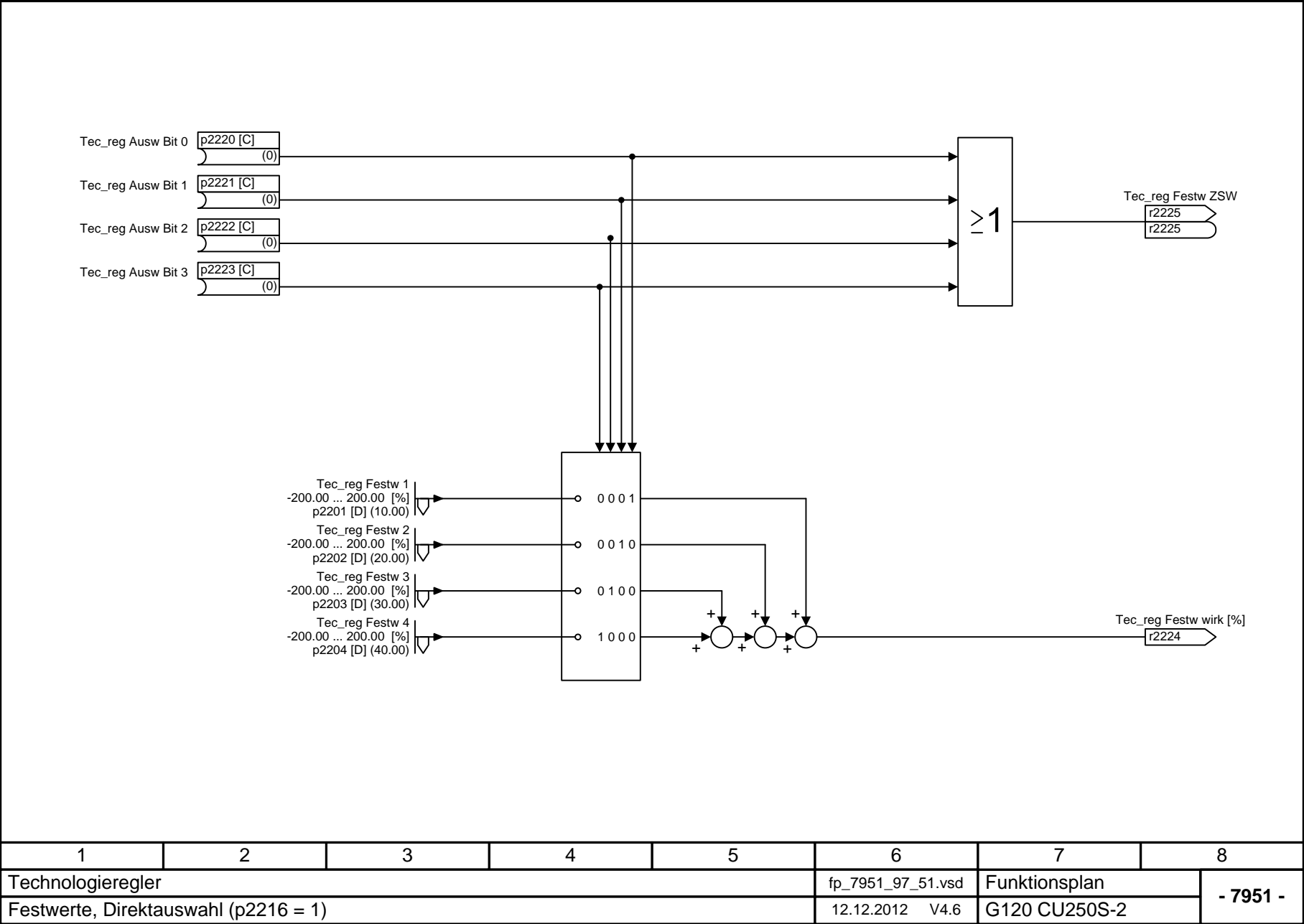


Bild 2-191 7951 – Festwerte, Direktauswahl (p2216 = 1)

Tec_reg Mop Konfig
p2230 [D] (0000 0100 bin)

0	Speicherung aktiv	0	Sollwert für Motorpotenziometer wird nicht gespeichert und nach EIN durch p2240 vorgegeben.
1		1	Sollwert für Motorpotenziometer wird nach AUS gespeichert und nach EIN durch r2231 vorgegeben.
2	Anfangsverrundung aktiv	0	Ohne Anfangsverrundung.
3		1	Mit Anfangsverrundung. Die eingestellte Hoch- und Rücklaufzeit wird entsprechend überschritten.
3	Spannungsausfallsichere Speicherung aktiv	0	Spannungsausfallsichere Speicherung nicht aktiviert.
		1	Sollwert für Motorpotenziometer wird spannungsausfallsicher gespeichert (bei p2230.0 = 1)
4	Hochlaufgeber immer aktiv	0	Sollwert wird nur bei freigegebenen Impulsen berechnet.
		1	Sollwert wird unabhängig von der Impulsfreigabe berechnet.

Tec_reg Mop höher

p2235 [C]
(0)

Tec_reg Mop tiefer

p2236 [C]
(0)

Tec_reg Mop Max
-200.00 ... 200.00 [%]
p2237 [D] (100.00)

Tec_reg Mop Min
-200.00 ... 200.00 [%]
p2238 [D] (-100.00)

Alter Wert bleibt erhalten

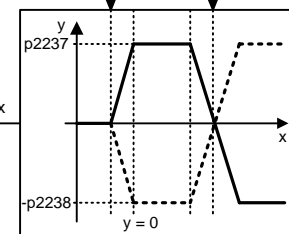
Tec_reg Mop v HLG [%]
r2245

Fehlende Freigaben

r0046
r0046.0 1 = AUS1 Freigabe fehlt

Tec_reg Mop t_Hoch
0.0 ... 1000.0 [s]
p2247 [D] (10.0)

Tec_reg Mop t_Rück
0.0 ... 1000.0 [s]
p2248 [D] (10.0)



Tec_reg Mop Start
-200.00 ... 200.00 [%]
p2240 [D] (0.00)

Tec_reg Mop Sp [%]
r2231

Tec_reg Mop n HLG [%]
r2250

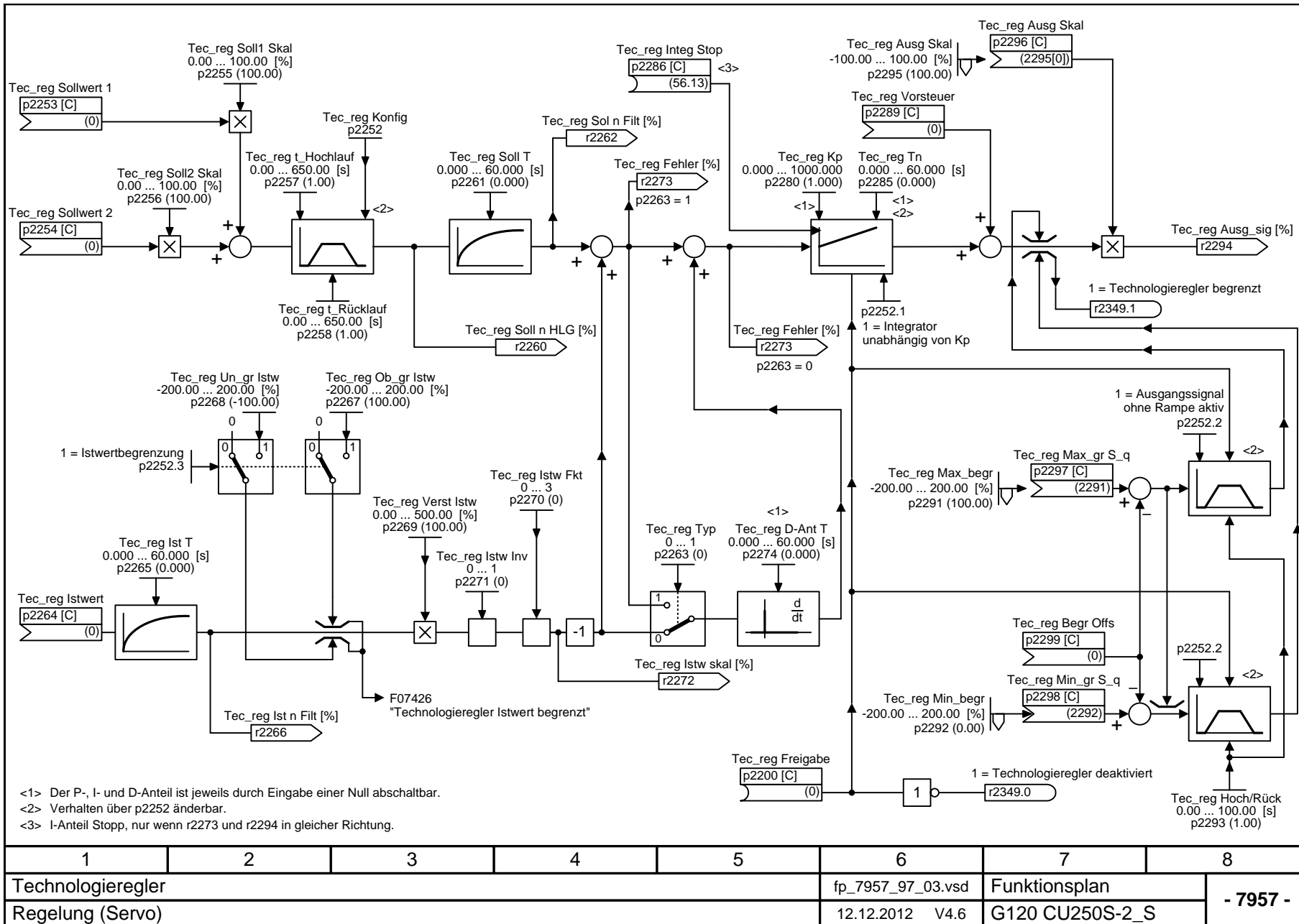
<1> Bei p2230.0 = 0 wird dieser Sollwert nach EIN vorgegeben.

<2> Bei Anfangsverrundung aktiv (p2230.2 = 1) wird die eingestellte Hoch- und Rücklaufzeit entsprechend überschritten.

1	2	3	4	5	6	7	8
Technologieregler					fp_7954_97_61.vsd	Funktionsplan	
Motorpotenziometer					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 7954 -

Bild 2-192 7954 – Motorpotenziometer

Bild 2-193 7957 – Regelung (Servo)



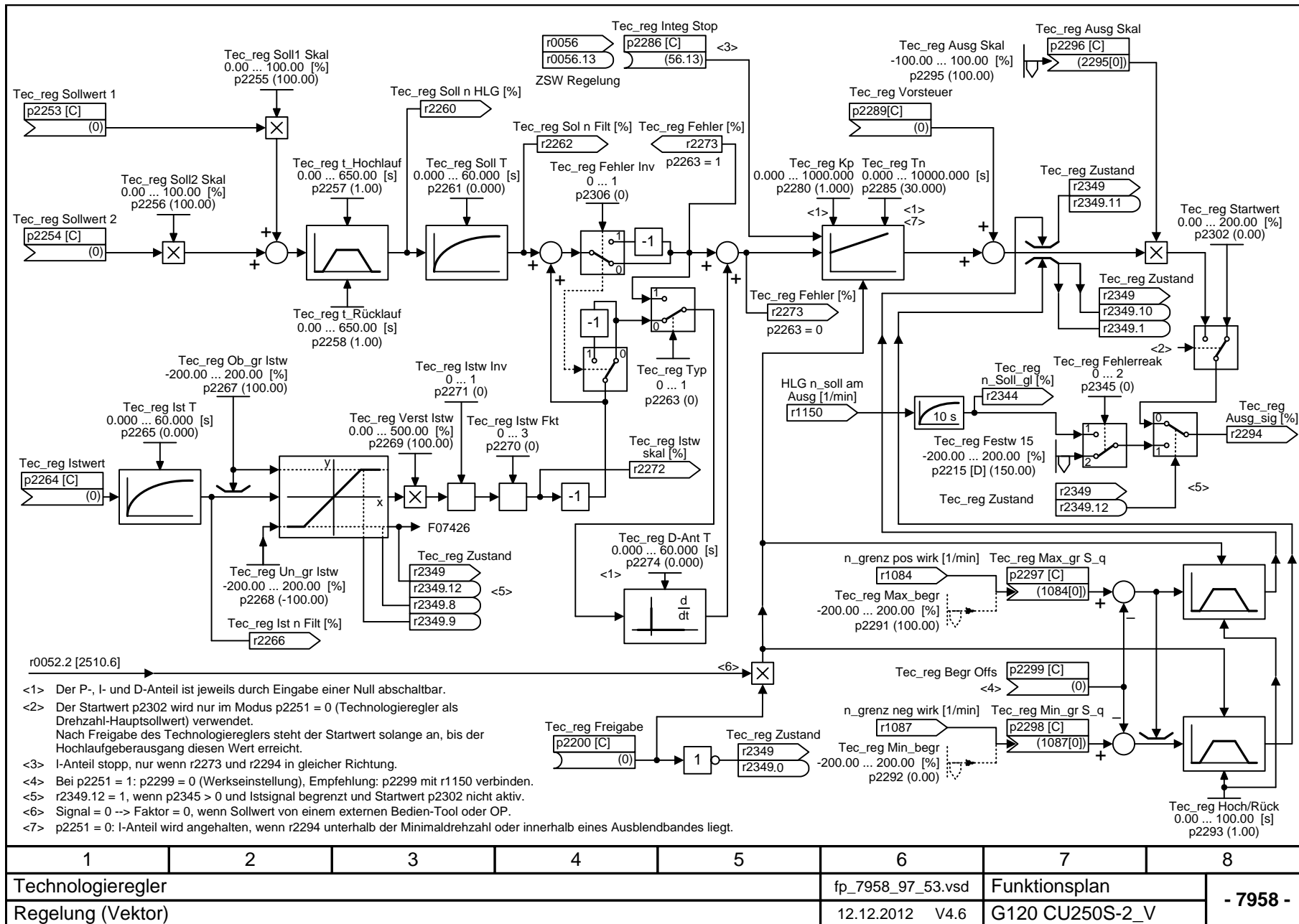
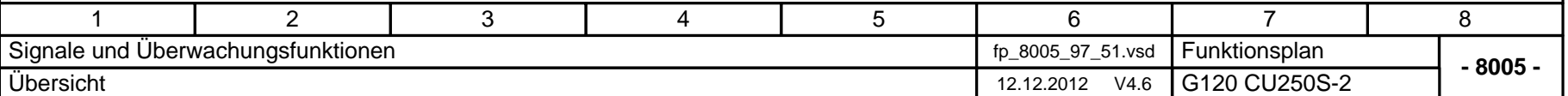


Bild 2-194 7958 – Regelung (Vektor)

2.24 Signale und Überwachungsfunktionen

Funktionspläne

8005 – Übersicht	2-1334
8010 – Drehzahlmeldungen 1	2-1335
8011 – Drehzahlmeldungen 2	2-1336
8012 – Drehmomentmeldungen, Motor blockiert/gekippt	2-1337
8013 – Lastüberwachung	2-1338
8014 – Thermische Überwachung Leistungsteil	2-1339
8016 – Thermische Überwachung Motor	2-1340
8017 – Thermische Motormodelle	2-1341
8020 – Überwachungsfunktionen 1	2-1342
8021 – Überwachungsfunktionen 2	2-1343



8005 – Übersicht

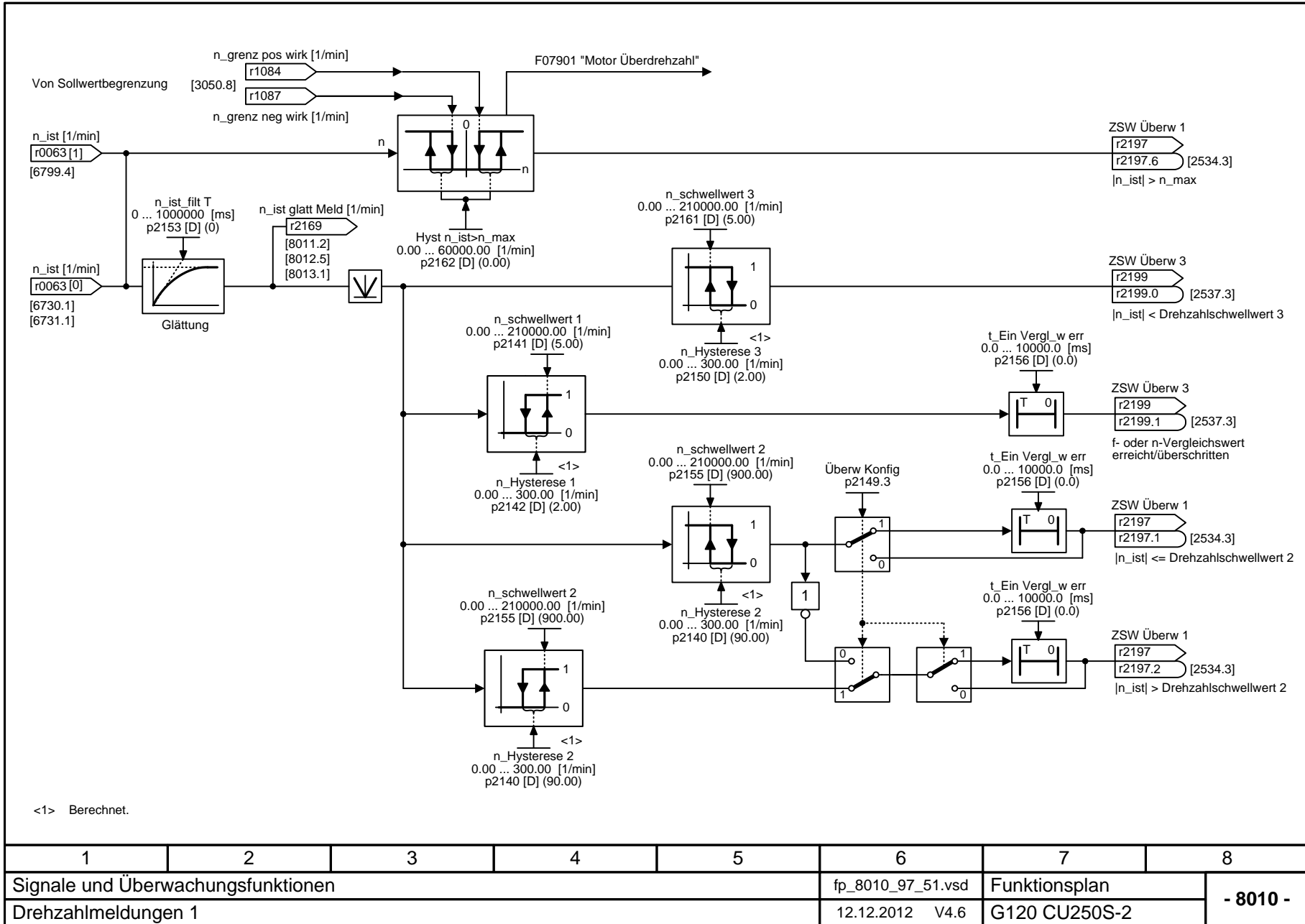
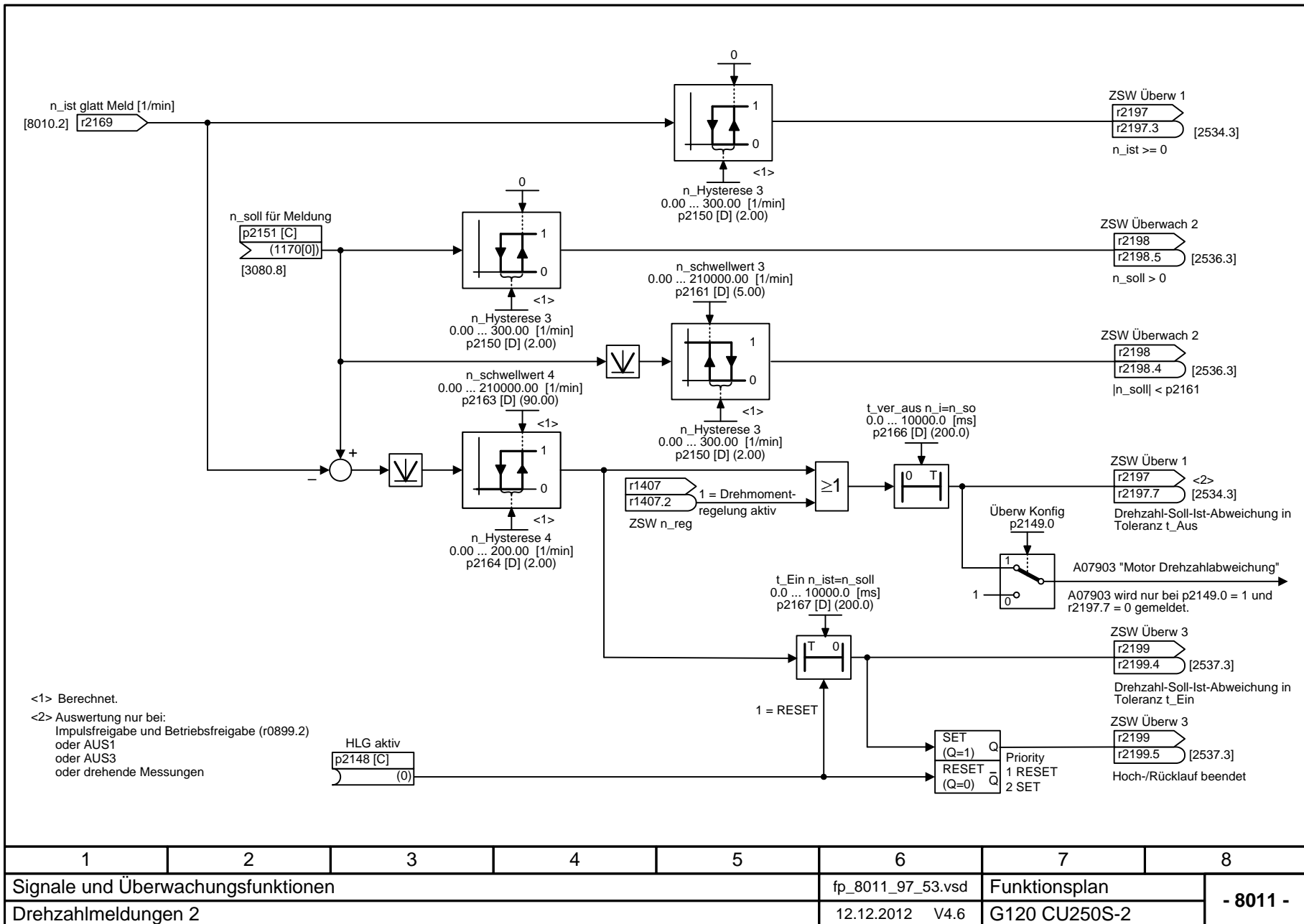
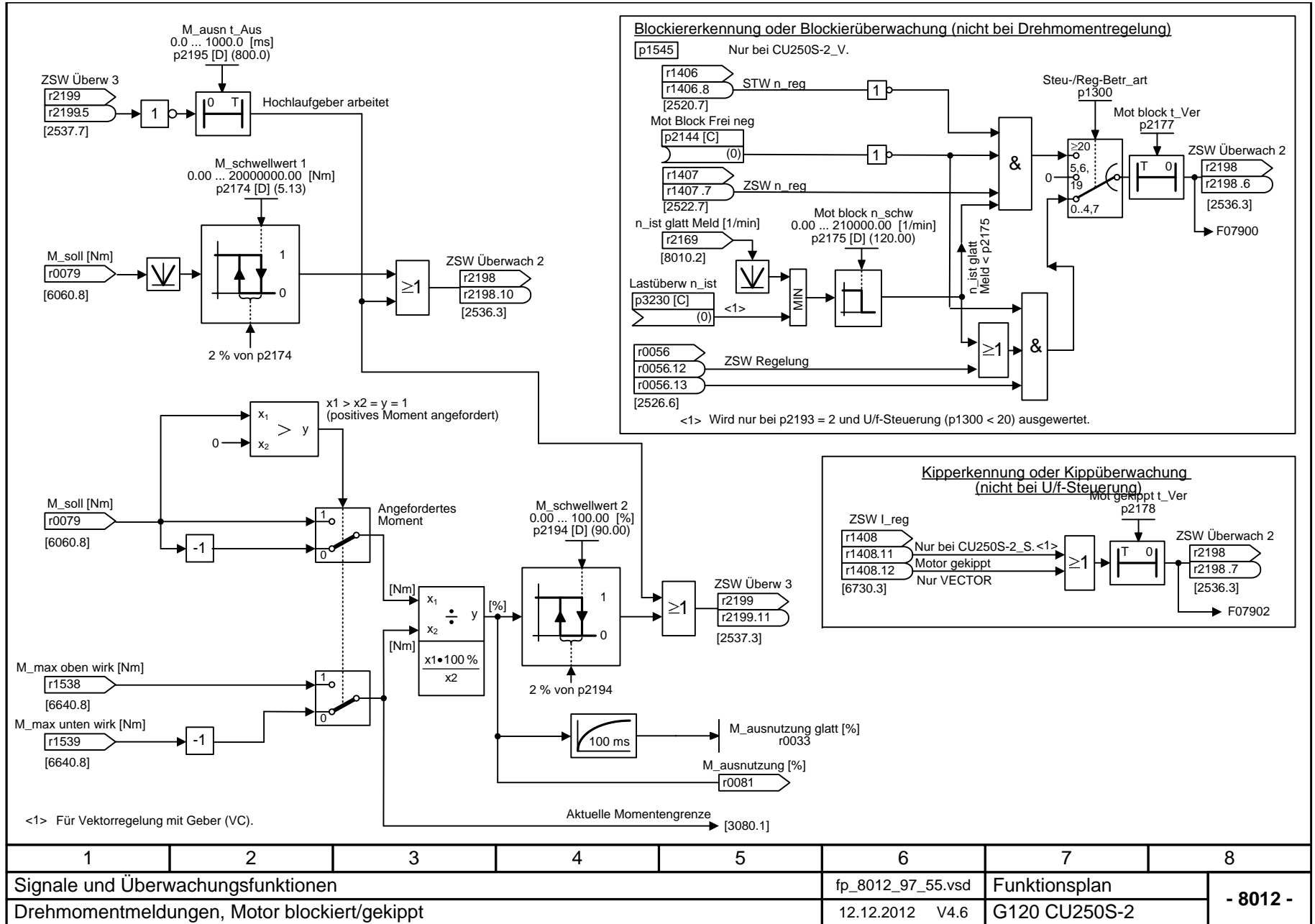


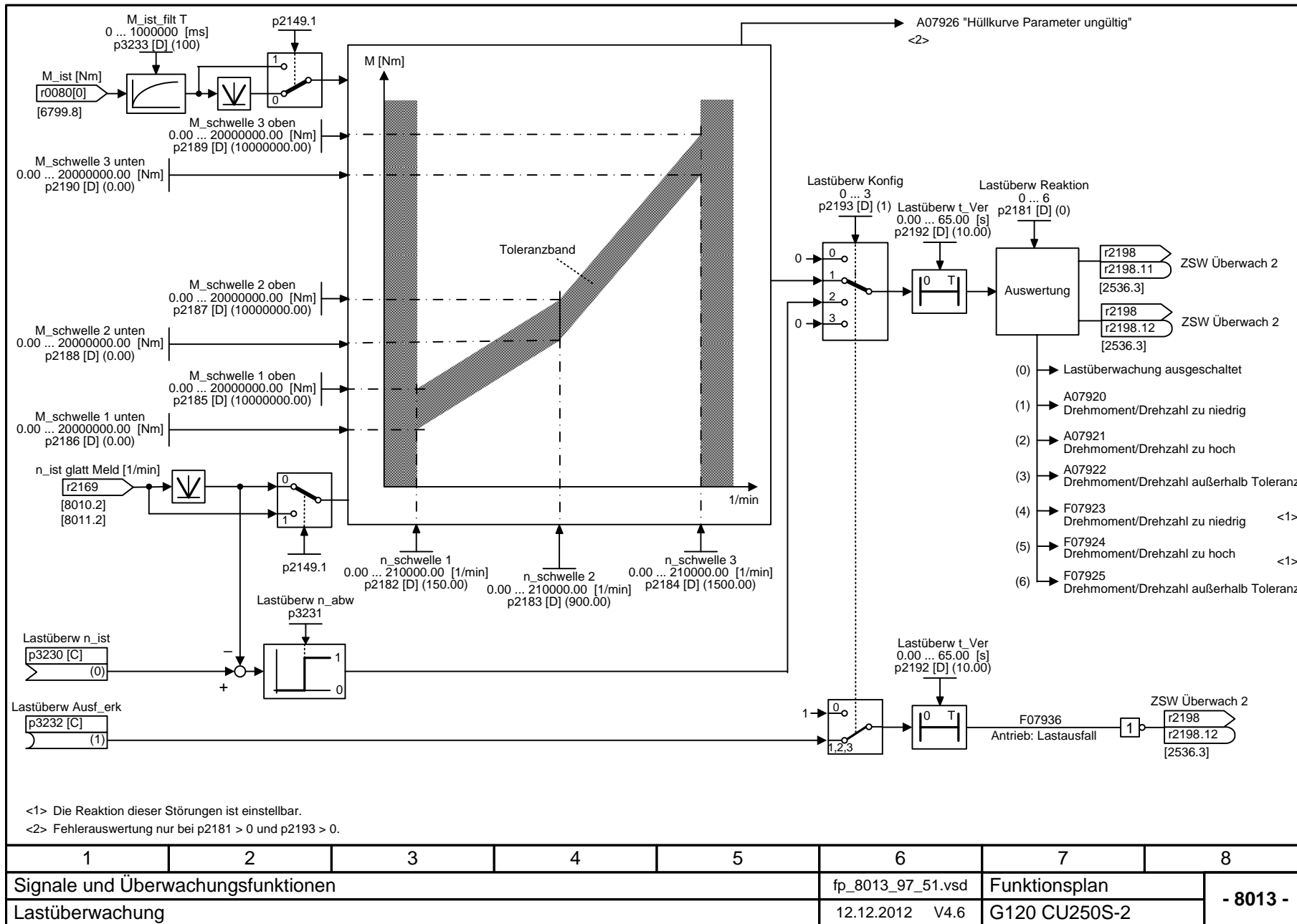
Bild 2-196 8010 – Drehzahlmeldungen 1



1	2	3	4	5	6	7	8
Signale und Überwachungsfunktionen					fp_8011_97_53.vsd	Funktionsplan	
Drehzahlmeldungen 2					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 8011 -		

Bild 2-197 8011 – Drehzahlmeldungen 2





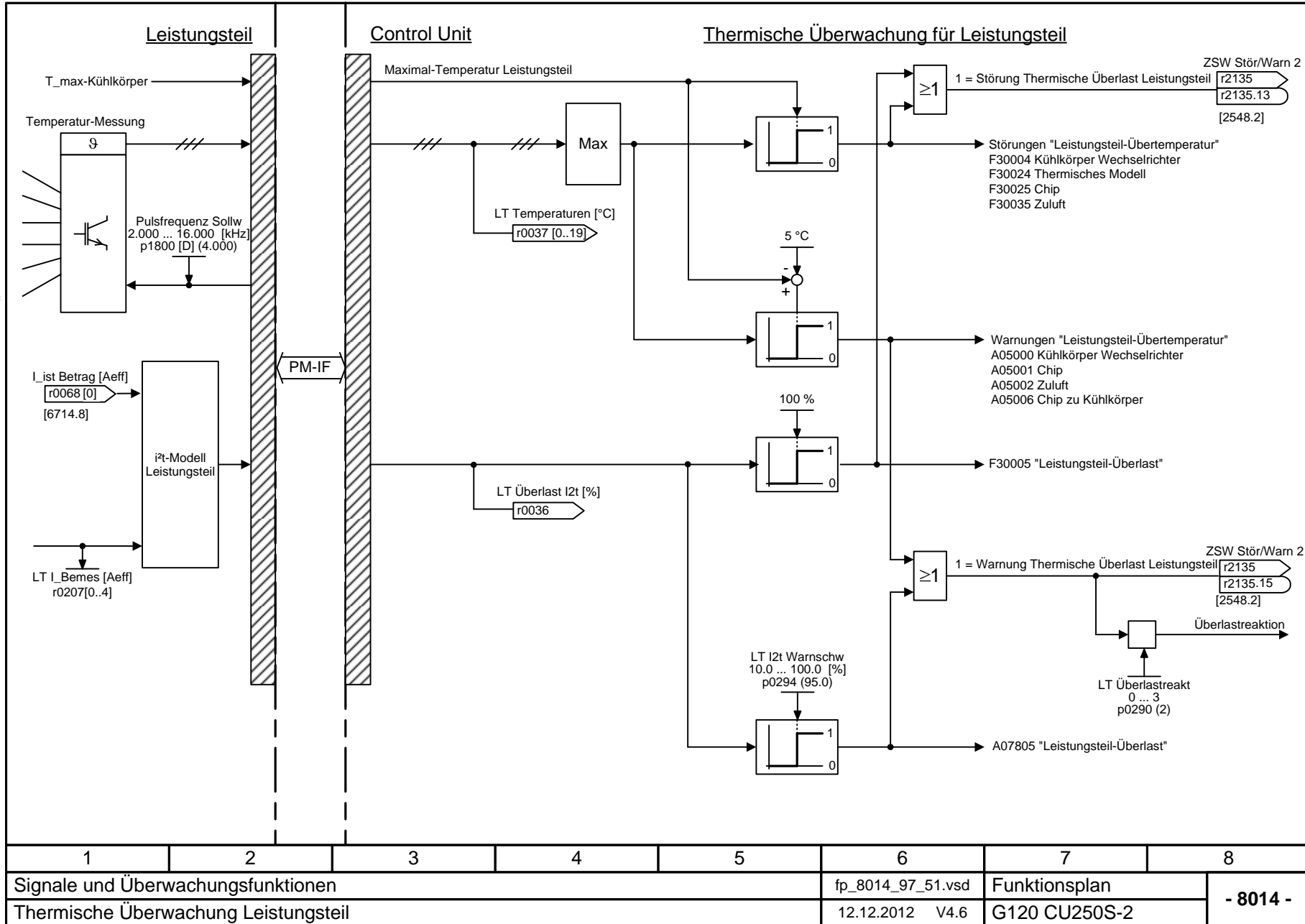
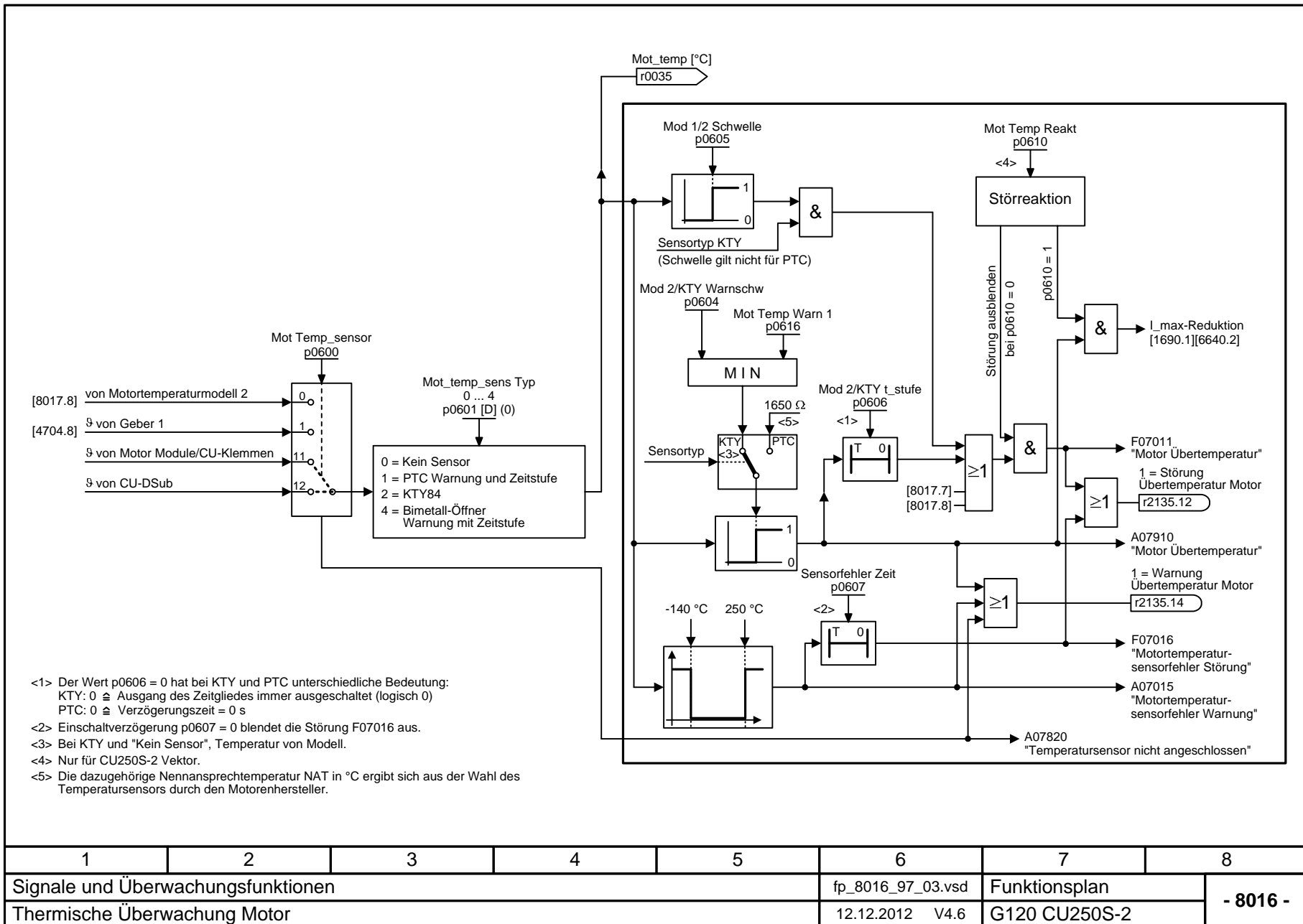
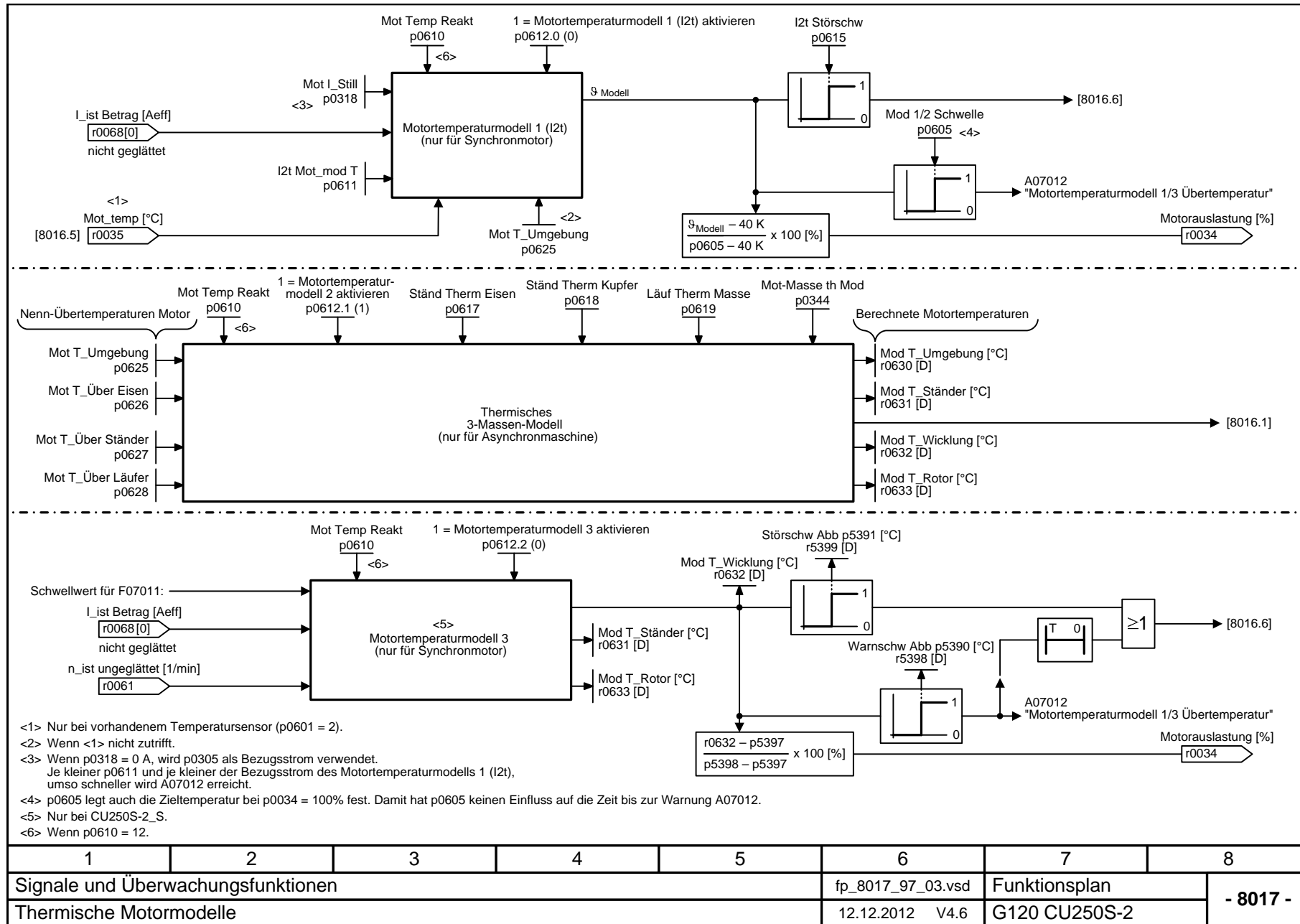


Bild 2-200 8014 – Thermische Überwachung Leistungsteil





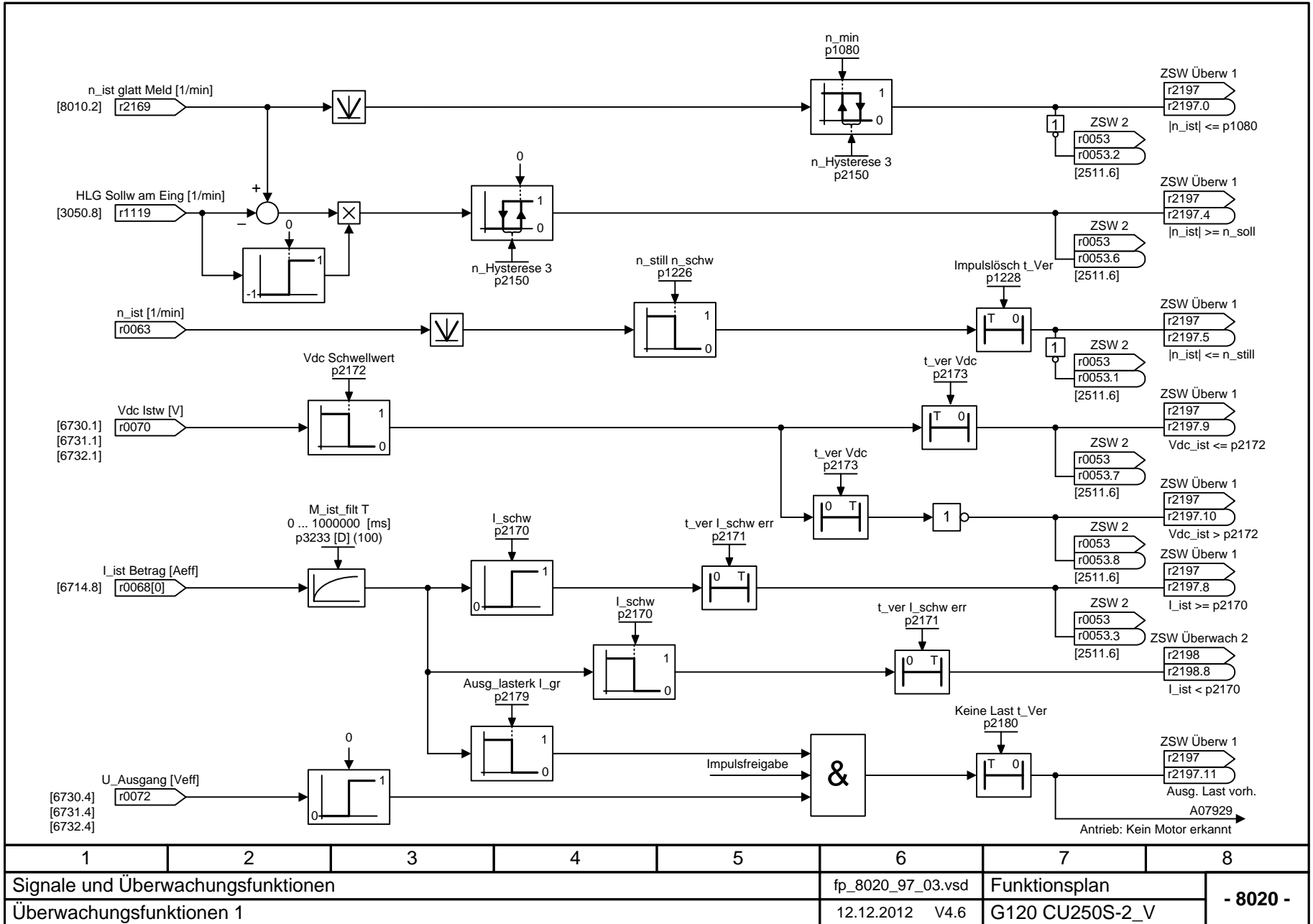


Bild 2-203 8020 – Überwachungsfunktionen 1

2-1342

1	2	3	4	5	6	7	8
Signale und Überwachungsfunktionen					fp_8020_97_03.vsd	Funktionsplan	
Überwachungsfunktionen 1					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2_V	
							- 8020 -

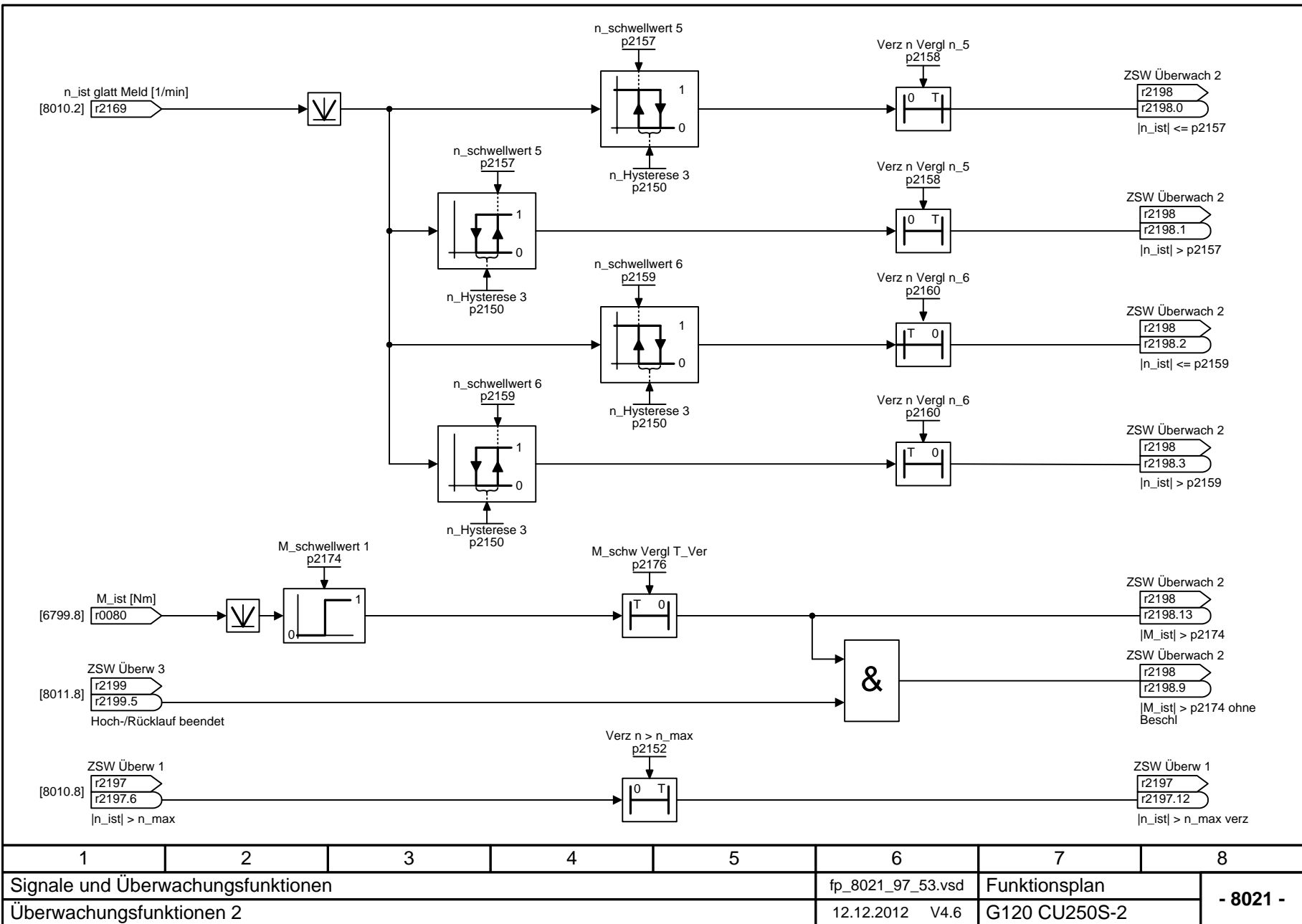


Bild 2-204 8021 – Überwachungsfunktionen 2

2.25 Störungen und Warnungen

Funktionspläne

8050 – Übersicht	2-1345
8060 – Störpuffer	2-1346
8065 – Warnpuffer	2-1347
8070 – Stör-/Warntriggerwort (r2129)	2-1348
8075 – Stör-/Warnkonfiguration	2-1349

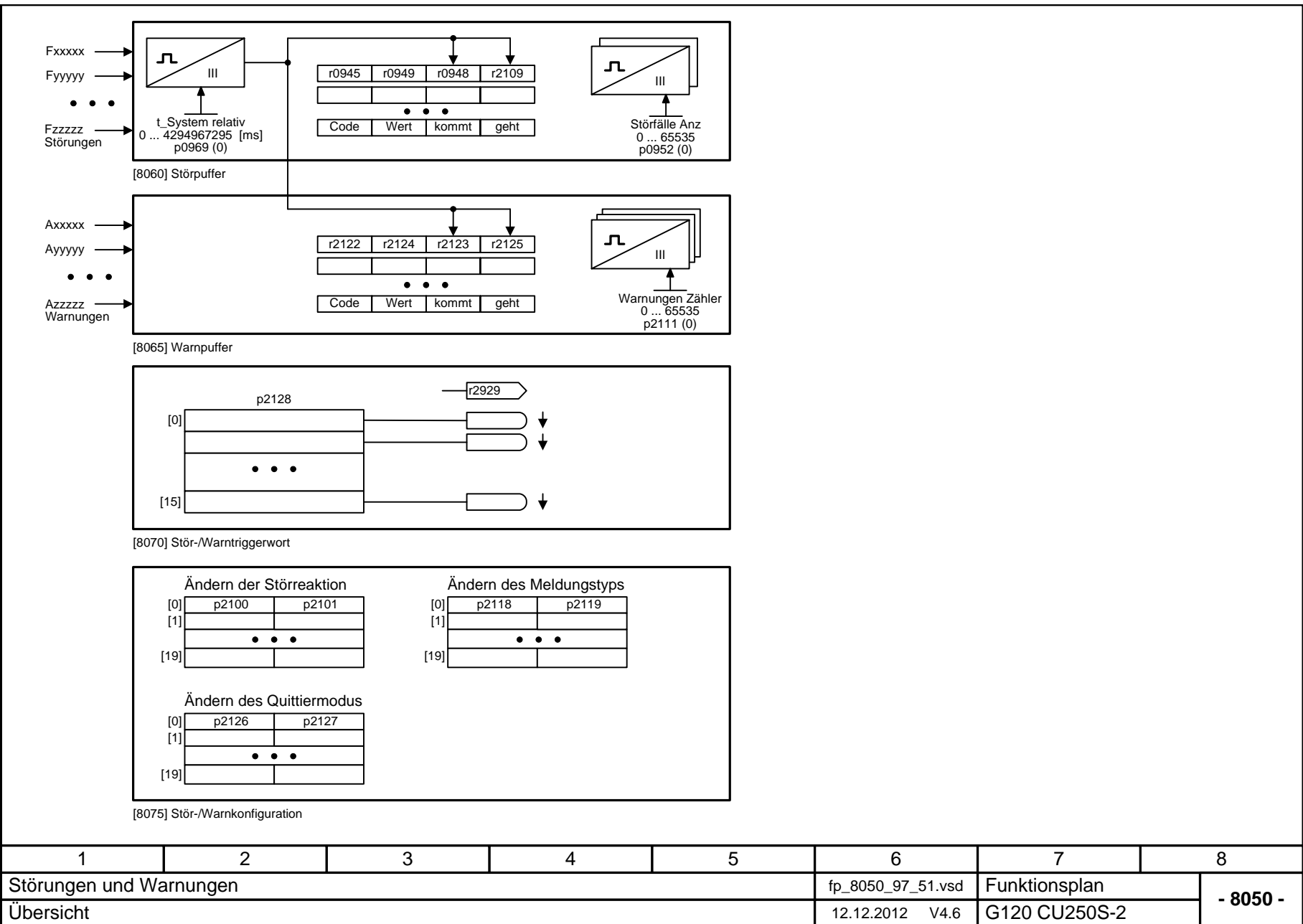
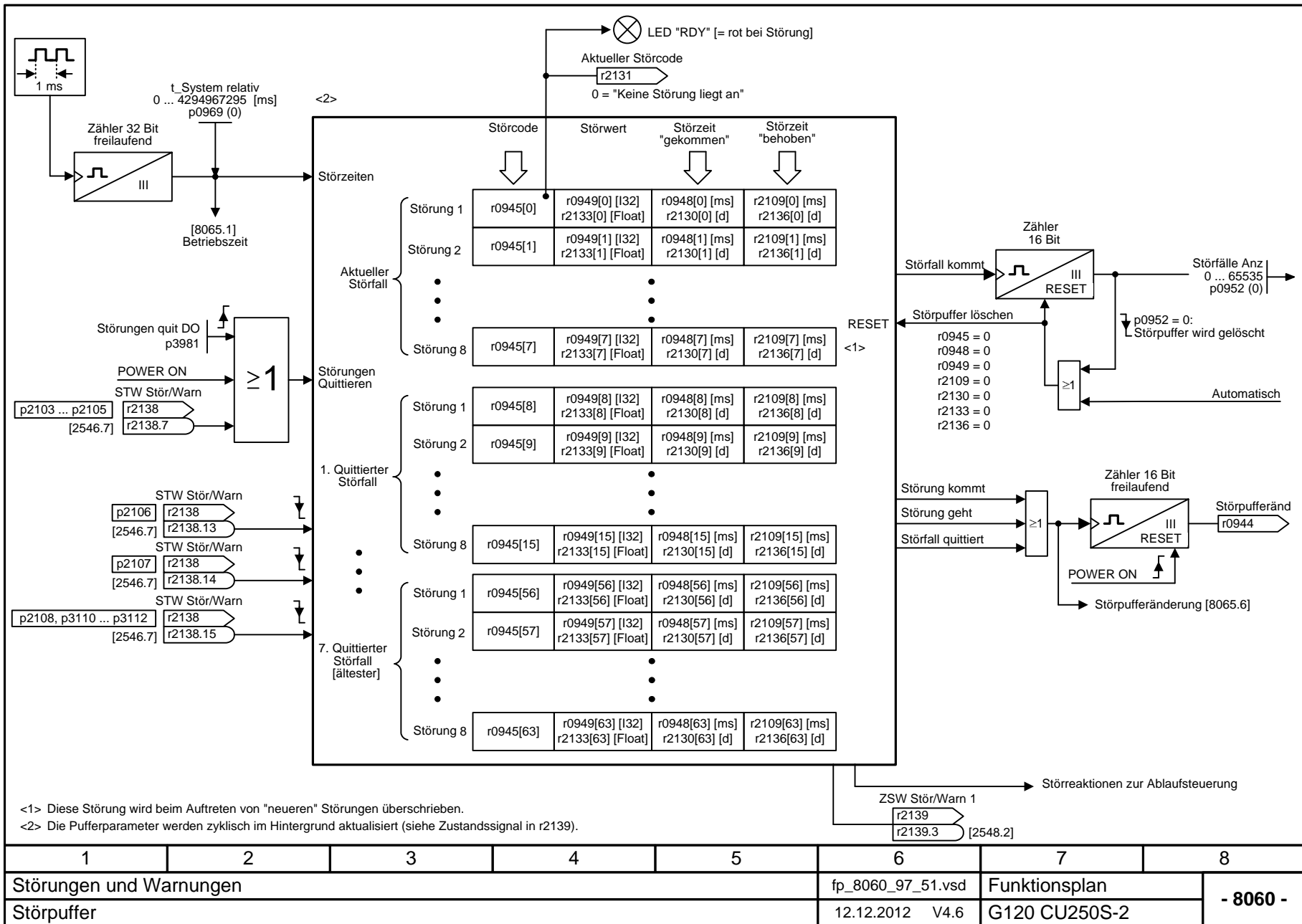


Bild 2-205 8050 – Übersicht

1	2	3	4	5	6	7	8
Störungen und Warnungen					fp_8050_97_51.vsd	Funktionsplan	
Übersicht					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 8050 -		



<1> Diese Störung wird beim Auftreten von "neueren" Störungen überschrieben.
 <2> Die Pufferparameter werden zyklisch im Hintergrund aktualisiert (siehe Zustandssignal in r2139).

Bild 2-206 8060 – Störpuffer



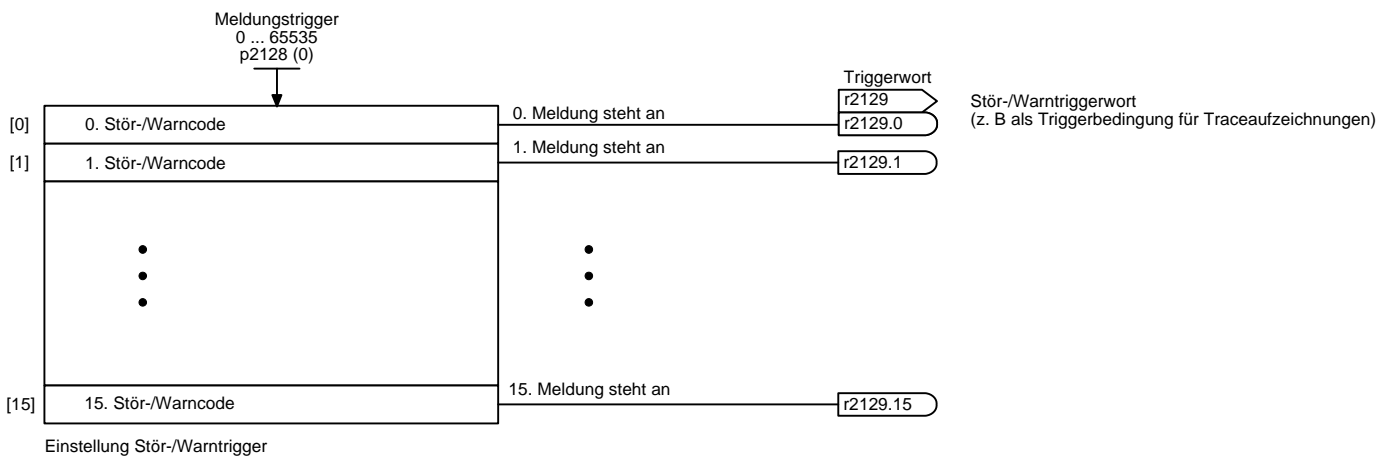
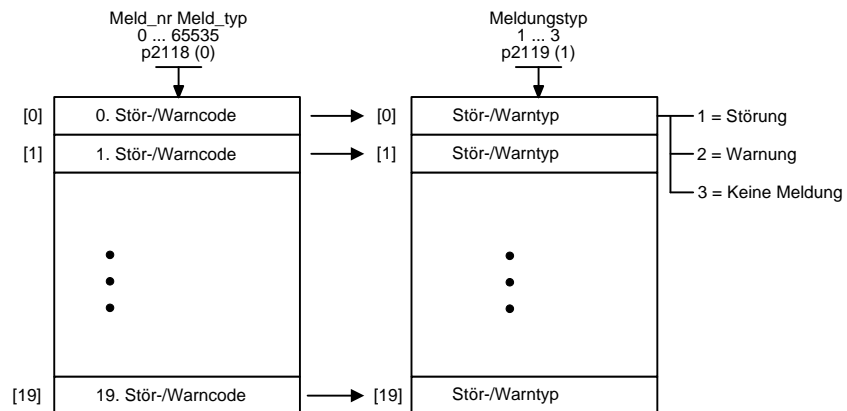


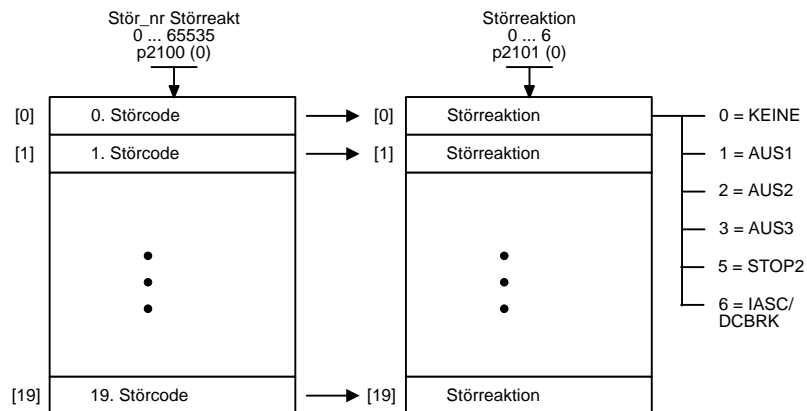
Bild 2-208 8070 – Stör-/Warntriggerwort (r2129)

1	2	3	4	5	6	7	8
Störungen und Warnungen					fp_8070_97_61.vsd	Funktionsplan	
Stör-/Warntriggerwort (r2129)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 8070 -

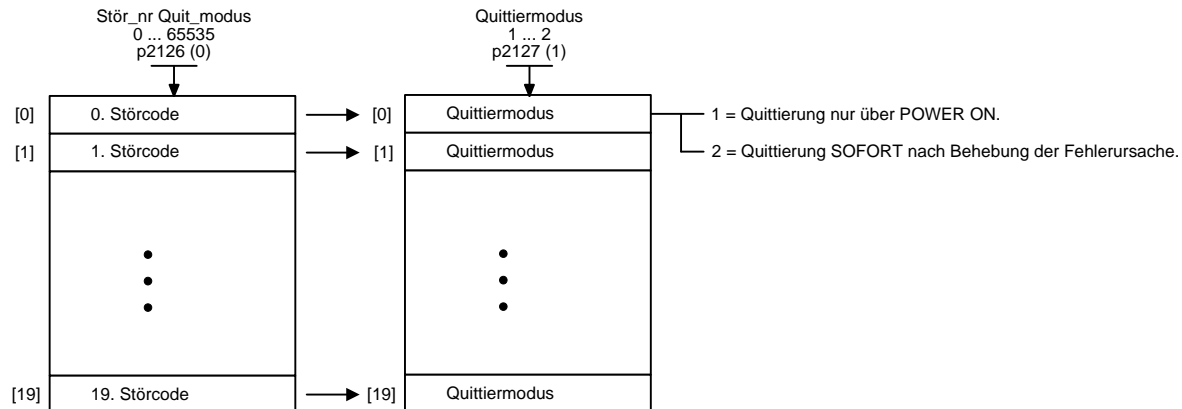
Ändern des Meldungstyps Störung <==> Warnung für maximal 20 Stör-/Warnungen <1>



Ändern der Störreaktion für maximal 20 Störungen <1>



Änderung des Quittiermodus für maximal 20 Störungen <1>



<1> In der Werkseinstellung sind Störreaktion, Quittiermodus und Meldungstyp für alle Störungen und Warnungen sinnvoll vorgelegt. Änderungen sind nur in dem Wertebereich möglich, der von SIEMENS vorgegeben ist. Bei Änderung des Meldungstyps "wandert" die Zusatzinformation vom Störwert r0949 zum Warnwert r2124 bzw. umgekehrt.

1	2	3	4	5	6	7	8
Störungen und Warnungen					fp_8075_97_51.vsd	Funktionsplan	- 8075 -
Stör-/Warnkonfiguration					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	

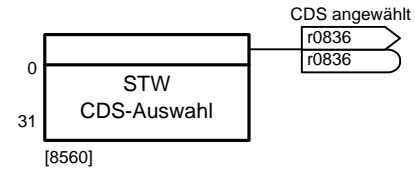
Bild 2-209 8075 – Stör-/Warnkonfiguration

2.26 Datensätze

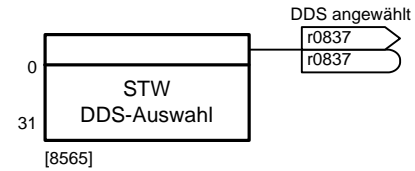
Funktionspläne

8550 – Übersicht	2-1351
8560 – Befehlsdatensätze (Command Data Set, CDS)	2-1352
8565 – Antriebsdatensätze (Drive Data Set, DDS)	2-1353
8570 – Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS)	2-1354

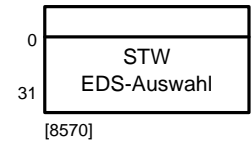
CDS-Befehlsdatensätze



DDS-Antriebsdatensätze



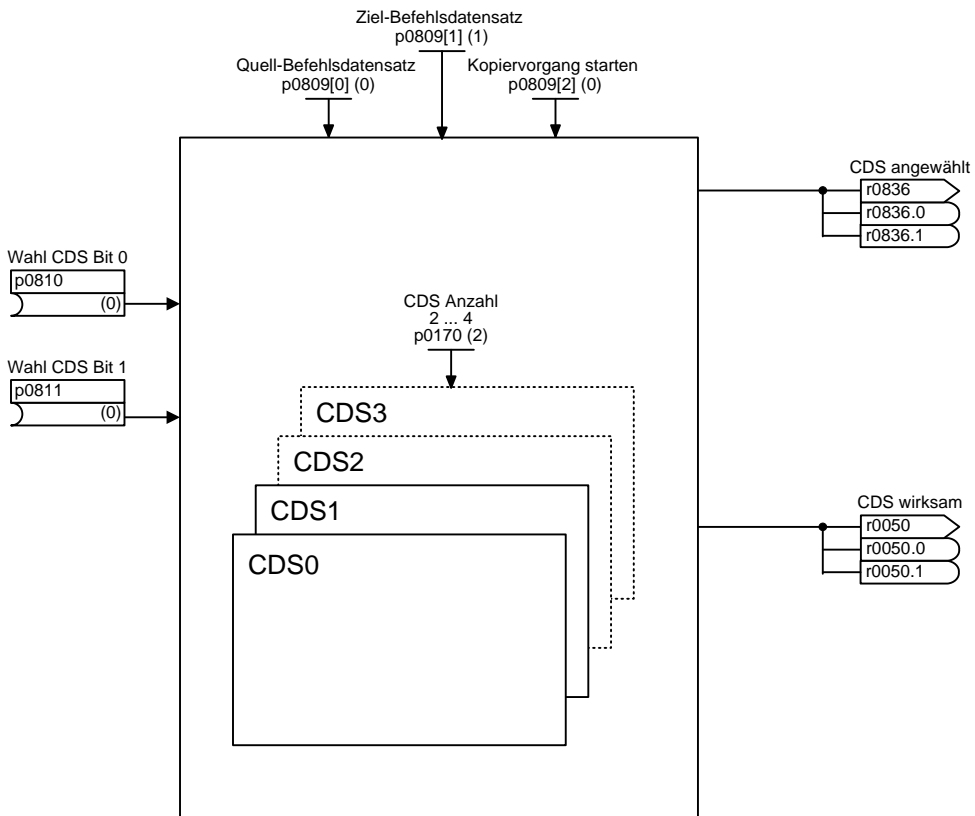
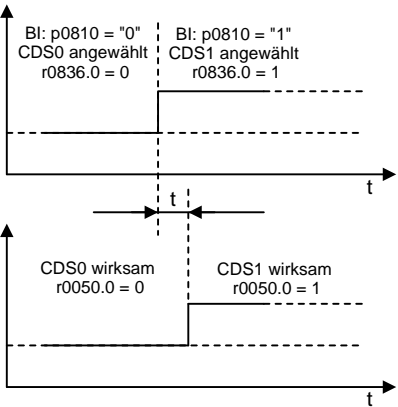
EDS-Geberdatensätze



1	2	3	4	5	6	7	8
Datensätze					fp_8550_97_03.vsd	Funktionsplan	
Übersicht					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
					- 8550 -		

Bild 2-210 8550 – Übersicht

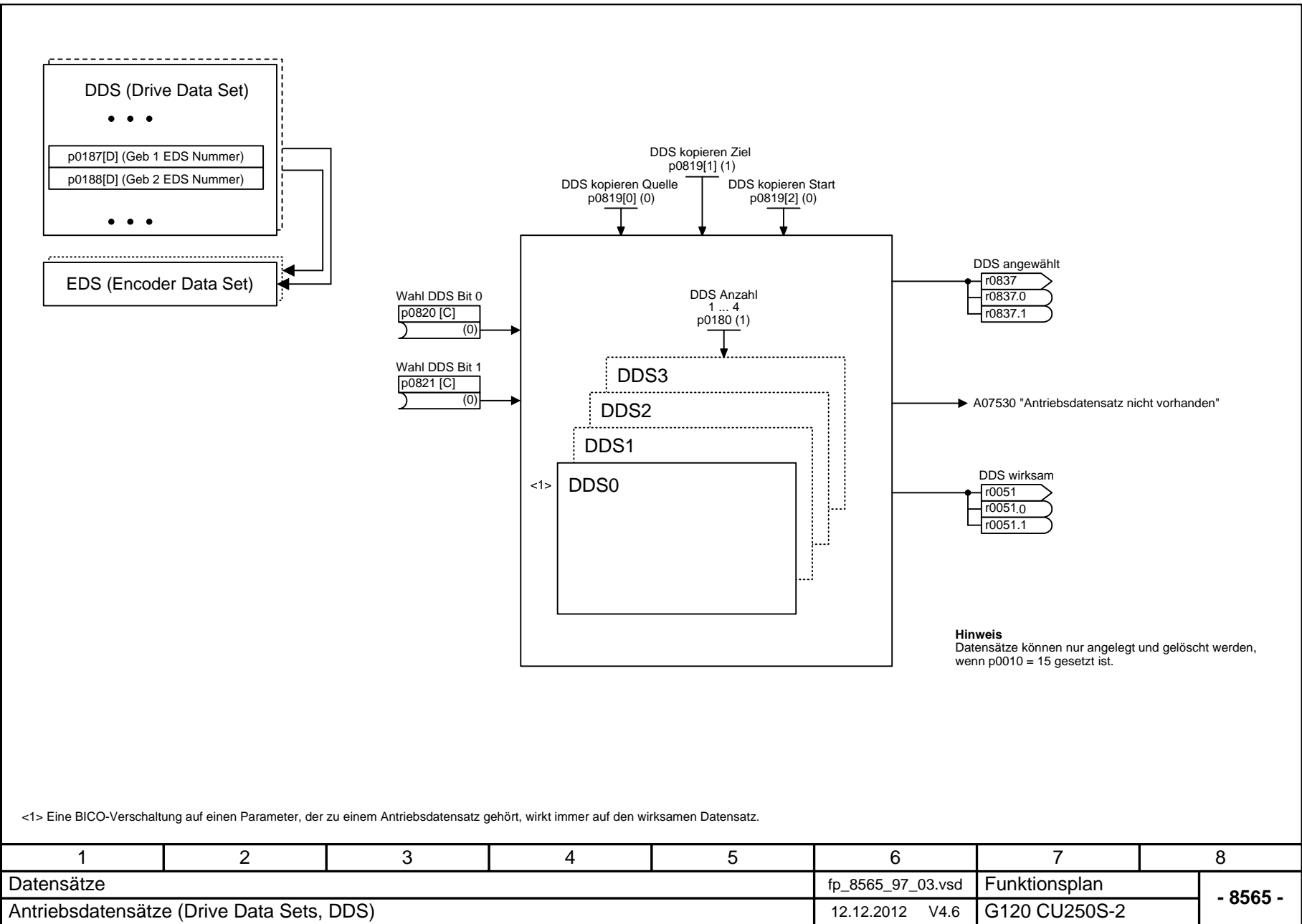
Beispiel:
Befehlsdatensatz umschalten
CDS0 --> CDS1



Hinweis
Datensätze können nur angelegt und gelöscht werden,
wenn p0010 = 15 gesetzt ist.

Bild 2-211 8560 – Befehlsdatensätze (Command Data Set, CDS)

1	2	3	4	5	6	7	8
Datensätze					fp_8560_97_51.vsd	Funktionsplan	
Befehlsdatensätze (Command Data Sets, CDS)					12.12.2012 V4.6	G120 CU250S-2	
							- 8560 -



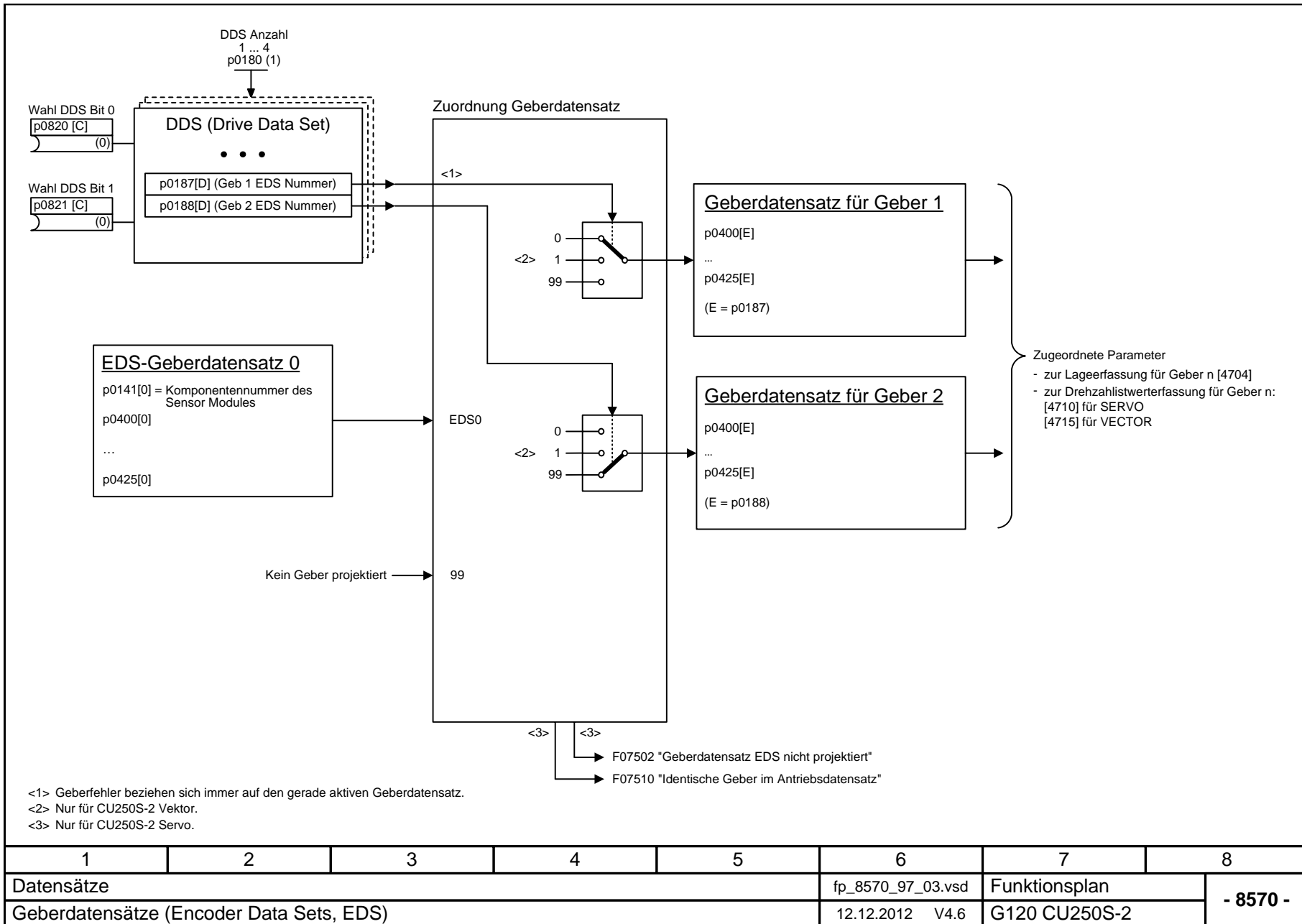


Bild 2-213 8570 – Geberdatensätze (Encoder Data Set, EDS)

Störungen und Warnungen

3

Inhalt

3.1	Übersicht zu den Störungen und Warnungen	3-1356
3.2	Liste der Störungen und Warnungen	3-1365

3.1 Übersicht zu den Störungen und Warnungen

3.1.1 Allgemeines

Anzeige von Störungen und Warnungen (Meldungen)

Der Antrieb zeigt einen Fehlerfall durch Melden der entsprechenden Störung(en) und/oder Warnung(en) an.

Es gibt beispielsweise folgende Möglichkeiten zur Anzeige der Störungen/Warnungen:

- Anzeige über den Stör- und Warnpuffer bei PROFIBUS/PROFINET
- Anzeige über die Inbetriebnahme-Software im Online-Betrieb
- Anzeige- und Bedieneinheit (z. B. BOP, AOP)

Unterschiede zwischen Störungen und Warnungen

Die Störungen und Warnungen haben folgende Unterschiede:

Tabelle 3-1 Unterschiede der Störungen und Warnungen

Art	Beschreibung
Störungen	<p>Was geschieht beim Auftreten einer Störung?</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die entsprechende Störreaktion wird eingeleitet. • Es wird das Zustandsbit ZSW1.3 gesetzt. • Die Störung wird im Störpuffer eingetragen. <p>Wie werden Störungen beseitigt?</p> <ul style="list-style-type: none"> • Beseitigung der Ursache der Störung. • Quittierung der Störung.
Warnungen	<p>Was geschieht beim Auftreten einer Warnung?</p> <ul style="list-style-type: none"> • Es wird das Zustandsbit ZSW1.7 gesetzt. • Die Warnung wird im Warnpuffer eingetragen. <p>Wie werden Warnungen beseitigt?</p> <ul style="list-style-type: none"> • Warnungen sind selbstquittierend. Wenn die Ursache nicht mehr vorhanden ist, setzen sie sich eigenständig zurück.

Störreaktionen

Es sind folgende Störreaktionen definiert:

Tabelle 3-2 Störreaktionen

Liste	PROFI-drive	Reaktion	Beschreibung
KEINE	-	Keine	Keine Reaktion beim Auftreten der Störung. Hinweis: Beim "Einfachpositionierer" (r0108.4 = 1) gilt: Beim Auftreten einer Störung mit Störreaktion "KEINE" wird ein aktiver Verfahrtauftrag abgebrochen und in den Nachführbetrieb gewechselt, bis die Störung behoben und quittiert ist.
AUS1	ON/ OFF	Bremsen an der Hochlaufgeber-Rücklauf rampe und anschließende Impulssperre	Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21) <ul style="list-style-type: none"> Der Antrieb wird durch sofortige Vorgabe von $n_{\text{soll}} = 0$ an der Hochlaufgeber-Rücklauf rampe (p1121) abgebremst. Nach Erkennen des Stillstands wird eine eventuell parametrisierte Motorhaltebremse geschlossen (p1215). Nach Ablauf der Schließzeit (p1217) werden die Impulse gelöscht. <p>Stillstand wird erkannt, wenn der Drehzahlwert die Drehzahlschwelle (p1226) unterschreitet oder wenn die bei Drehzahlsollwert \leq Drehzahlschwelle (p1226) gestartete Überwachungszeit (p1227) abgelaufen ist.</p> Drehmomentregelung (p1300 = 22, 23) <ul style="list-style-type: none"> Bei Drehmomentregelung gilt: Reaktion wie bei AUS2. Bei Umschaltung in Drehmomentregelung über p1501 gilt: Es gibt keine eigene Bremsreaktion. <p>Wenn der Drehzahlwert die Drehzahlschwelle (p1226) unterschreitet oder die Zeitstufe (p1227) abgelaufen ist, wird eine eventuell vorhandene Motorhaltebremse geschlossen. Nach Ablauf der Schließzeit (p1217) werden die Impulse gelöscht.</p>
AUS1_ VERZÖGERT	-	Wie AUS1, jedoch verzögert	Störungen mit dieser Störreaktion werden erst nach Ablauf der Verzögerungszeit in p3136 wirksam. Die Restzeit bis zu AUS1 wird in r3137 angezeigt.
AUS2	COAST STOP	Interne/Externe Impulssperre	Drehzahl- und Drehmomentregelung <ul style="list-style-type: none"> Sofortige Impulslöschung, der Antrieb "trudelt" aus. Eine eventuell vorhandene Motorhaltebremse wird sofort geschlossen. Die Einschaltsperrung wird aktiviert.

Tabelle 3-2 Störreaktionen, Fortsetzung

Liste	PROFI-drive	Reaktion	Beschreibung
AUS3	QUICK STOP	Bremsen an der AUS3-Rücklauf rampe und anschließende Impulssperre	<p>Drehzahlregelung (p1300 = 20, 21)</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Antrieb wird durch sofortige Vorgabe von $n_{\text{soll}} = 0$ an der AUS3-Rücklauf rampe (p1135) abgebremst. Nach Erkennen des Stillstandes wird eine eventuell parametrisierte Motorhaltebremse geschlossen. Am Ende der Schließzeit der Haltebremse (p1217) werden die Impulse gelöscht. <p>Stillstand wird erkannt, wenn der Drehzahlwert die Drehzahlschwelle (p1226) unterschreitet oder wenn die bei Drehzahlsollwert \leq Drehzahlschwelle (p1226) gestartete Überwachungszeit (p1227) abgelaufen ist.</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Einschaltsperre wird aktiviert. <p>Drehmomentregelung (p1300 = 22, 23)</p> <ul style="list-style-type: none"> Umschaltung in drehzahlgeregelten Betrieb und weitere Reaktionen wie bei drehzahlgeregeltem Betrieb beschrieben.
STOP1	-	-	In Vorbereitung.
STOP2	-	$n_{\text{soll}} = 0$	<ul style="list-style-type: none"> Der Antrieb wird durch sofortige Vorgabe von $n_{\text{soll}} = 0$ an der AUS3-Rücklauf rampe (p1135) abgebremst. Der Antrieb bleibt in Drehzahlregelung.
IASC/DCBRk	-	-	<ul style="list-style-type: none"> Beim Synchronmotor gilt: Beim Auftreten einer Störung mit dieser Störreaktion wird ein interner Ankerkurzschluss ausgelöst. Die Bedingungen für p1231 = 4 müssen eingehalten werden. Beim Asynchronmotor gilt: Beim Auftreten einer Störung mit dieser Störreaktion wird eine Gleichstrombremsung ausgelöst. Die Gleichstrombremsung muss in Betrieb genommen sein (p1230 bis p1239).
GEBER	-	Interne/Externe Impulssperre (p0491)	<p>Die Störreaktion GEBER wirkt abhängig von der Einstellung in p0491.</p> <p>Werkseinstellung: p0491 = 0 --> Geberfehler führt zu AUS2</p> <p>Achtung: Beim Ändern von p0491 sind unbedingt die Informationen in der Beschreibung dieses Parameters zu beachten.</p>

Quittierung von Störungen

In der Liste der Störungen und Warnungen ist bei jeder Störung angegeben, wie sie nach Beseitigung der Ursache zu quittieren ist.

Tabelle 3-3 Quittierung von Störungen

Quittierung	Beschreibung
POWER ON	<p>Die Störung wird über POWER ON quittiert (Aus-/Einschalten der Control Unit).</p> <p>Hinweis: Ist die Ursache der Störung noch nicht behoben, dann erscheint die Störung nach dem Hochlauf sofort wieder.</p>
SOFORT	<p>Das Quittieren von Störungen kann über folgende Möglichkeiten durchgeführt werden:</p> <p>1 Quittieren über Parameter setzen: p3981 = 0 --> 1</p> <p>2 Quittieren über Binektoreingänge:</p> <p>p2103 BI: 1. Quittieren Störungen p2104 BI: 2. Quittieren Störungen p2105 BI: 3. Quittieren Störungen</p> <p>3 Quittieren über PROFIBUS-Steuersignal: STW1.7 = 0 --> 1 (Flanke)</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Diese Störungen können auch über POWER ON quittiert werden. • Ist die Ursache der Störung noch nicht behoben, dann wird die Störung nach der Quittierung nicht gelöscht. • Störungen von Safety Integrated Bei diesen Störungen muss vor dem Quittieren die Funktion "STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetets Moment) abgewählt werden.
IMPULS-SPERRE	<p>Die Störung kann nur bei Impulssperre (r0899.11 = 0) quittiert werden.</p> <p>Zum Quittieren gibt es die gleichen Möglichkeiten wie unter Quittierung SOFORT beschrieben.</p>

3.1.2 Erklärungen zur Liste der Störungen und Warnungen

Die Daten im folgenden Beispiel sind frei ausgewählt. Eine Beschreibung besteht maximal aus den unten aufgelisteten Informationen. Einige Informationen werden optional dargestellt.

Die Liste der Störungen und Warnungen (siehe Kapitel 3.2) hat folgendes Layout:

----- Anfang Beispiel -----	
Axxxxx (F, N)	Fehlerort (optional): Name
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Aufzählung der Regelungsarten (CU-Variante).
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beschreibung der möglichen Ursachen. Störwert (r0949, Format interpretieren): oder Warnwert (r2124, Format interpretieren): (optional) Informationen zu den Stör- oder Warnwerten (optional).
Abhilfe:	Beschreibung der möglichen Abhilfen.
Reaktion bei F:	Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3) Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
----- Ende Beispiel -----	

Axxxxx	Warnung xxxxx
Axxxxx (F, N)	Warnung xxxxx (Meldungstyp kann in F oder N geändert werden)
Fxxxxx	Störung xxxxx
Fxxxxx (A, N)	Störung xxxxx (Meldungstyp kann in A oder N geändert werden)
Nxxxxx	Keine Meldung
Nxxxxx (A)	Keine Meldung (Meldungstyp kann in A geändert werden)
Cxxxxx	Safety-Meldung (eigener Meldungspuffer)

Eine Meldung setzt sich aus einem vorangestellten Buchstaben und der jeweiligen Nummer zusammen.

Die Buchstaben haben folgende Bedeutung:

- A bedeutet "Warnung" (englisch "Alarm")
- F bedeutet "Störung" (englisch "Fault")
- N bedeutet "Keine Meldung" oder "Interne Meldung" (englisch "No Report")

Die optional vorhandene Klammer gibt an, ob der Meldungstyp bei dieser Meldung änderbar ist und welche Meldungstypen über Parameter einstellbar sind (p2118, p2119).

Informationen zur Reaktion und Quittierung werden bei einer Meldung mit änderbarem Meldungstyp eigenständig angegeben (z. B. Reaktion bei F, Quittierung bei F).

Hinweis:

Die standardmäßig eingestellten Eigenschaften einer Störung oder Warnung können über Parametrierung geändert werden.

Literatur: /BA13/ SINAMICS G120 Betriebsanleitung, Frequenzumrichter mit den Control Units CU250S-2 (Vektor), Kapitel "Warnungen, Störungen und Systemmeldungen"

Literatur: /BA14/ SINAMICS G120 Betriebsanleitung, Frequenzumrichter mit den Control Units CU250S-2 (Servo), Kapitel "Warnungen, Störungen und Systemmeldungen"

Die Liste der Störungen und Warnungen (siehe Kapitel 3.2) liefert Informationen bezogen auf die standardmäßig eingestellten Eigenschaften einer Meldung. Werden die Eigenschaften einer bestimmten Meldung verändert, so sind die entsprechenden Informationen in dieser Liste eventuell anzupassen.

Fehlerort (optional): Name

Der Fehlerort (optional) und der Name der Störung oder Warnung dient zusammen mit der Meldungsnummer zur Identifizierung der Meldung (z. B. mit der Inbetriebnahme-Software).

Meldungswert:

Die Informationen unter Meldungswert geben Aufschluss über die Zusammensetzung des Stör-/Warnwertes.

Beispiel:

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Dieser Meldungswert enthält Informationen zu Komponentenummer und Fehlerursache. Die Angaben %1 und %2 sind Platzhalter, die im Online-Betrieb entsprechend befüllt werden (z. B. mit der Inbetriebnahme-Software).

Antriebsobjekt:

Bei jeder Meldung (Störung/Warnung) wird angegeben, bei welcher Regelungsart (CU-Variante) diese Meldung vorhanden ist.

Eine Meldung kann zu einer, zu mehreren oder zu allen Regelungsarten gehören.

Reaktion: Standardmäßige Störreaktion (einstellbare Störreaktion)

Gibt die standardmäßige Reaktion im Fehlerfall an.

Die optional vorhandene Klammer gibt an, ob die standardmäßige Störreaktion änderbar ist und welche Störreaktionen über Parameter einstellbar sind (p2100, p2101).

Hinweis:

Siehe Tabelle 3-2

Quittierung: Standardmäßige Quittierung (einstellbare Quittierung)

Gibt die standardmäßige Quittierung der Störung nach der Beseitigung der Ursache an.

Die optional vorhandene Klammer gibt an, ob die standardmäßige Quittierung änderbar ist und welche Quittierung über Parameter einstellbar ist (p2126, p2127).

Hinweis:

Siehe Tabelle 3-3

Ursache:

Beschreibt die möglichen Ursachen für die Störung oder Warnung. Optional wird ein Störwert oder Warnwert zusätzlich angegeben.

Störwert (r0949, Format):

Der Störwert wird im Störpuffer in r0949[0...63] eingetragen und gibt zusätzliche und genauere Informationen zu einer Störung an.

Warnwert (r2124, Format):

Der Warnwert gibt zusätzliche und genauere Informationen zu einer Warnung an.

Der Warnwert wird im Warnpuffer in r2124[0...63] eingetragen und gibt zusätzliche und genauere Informationen zu einer Warnung an.

Abhilfe:

Beschreibt allgemein mögliche Vorgehensweisen zur Behebung der Ursache für diese anstehende Störung oder Warnung.



Warnung

Im Einzelfall liegt es in der Verantwortung des Service- oder Wartungspersonals, eine zweckmäßige Vorgehensweise zur Behebung der Ursache zu wählen.

3.1.3 Nummernbereiche bei Störungen und Warnungen

Hinweis:

Die folgenden Nummernbereiche stellen eine Übersicht für alle bei der Antriebsfamilie SINAMICS vorhandenen Störungen und Warnungen dar.

Die Störungen und Warnungen für das in diesem Listenhandbuch beschriebene Produkt sind ausführlich in Kapitel 3.2 aufgeführt.

Die Störungen und Warnungen sind in folgende Nummernbereiche eingeteilt:

Tabelle 3-4 Nummernbereiche bei Störungen und Warnungen

von	bis	Bereich
1000	3999	Control Unit, Regelung
4000	4999	Reserviert
5000	5999	Leistungsteil
6000	6899	Einspeisung
6900	6999	Braking Module
7000	7999	Antrieb
8000	8999	Option Board
9000	12999	Reserviert
13000	13020	Lizenzierung
13021	13099	Reserviert
13100	13102	Know-how-Schutz
13103	19999	Reserviert
20000	29999	OEM
30000	30999	DRIVE-CLiQ-Komponente Leistungsteil
31000	31999	DRIVE-CLiQ-Komponente Geber 1
32000	32999	DRIVE-CLiQ-Komponente Geber 2 Hinweis: Auf tretende Störungen werden automatisch als Warnung ausgegeben, wenn der Geber als direktes Messsystem parametrisiert ist und nicht in die Motorregelung eingreift.
33000	33999	DRIVE-CLiQ-Komponente Geber 3 Hinweis: Auf tretende Störungen werden automatisch als Warnung ausgegeben, wenn der Geber als direktes Messsystem parametrisiert ist und nicht in die Motorregelung eingreift.
34000	34999	Voltage Sensing Module (VSM)
35000	35199	Terminal Module 54F (TM54F)

Tabelle 3-4 Nummernbereiche bei Störungen und Warnungen, Fortsetzung

von	bis	Bereich
35200	35999	Terminal Module 31 (TM31)
36000	36999	DRIVE-CLiQ Hub Module
37000	37999	HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
40000	40999	Controller Extension 32 (CX32)
41000	48999	Reserviert
49000	49999	SINAMICS GM/SM/GL
50000	50499	Communication Board (COMM BOARD)
50500	59999	OEM Siemens
60000	65535	SINAMICS DC MASTER (Gleichstromregelung)

3.2 Liste der Störungen und Warnungen

Product: SINAMICS G120S, Version: 4602000, Language: deu
 Objects: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN, CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

F01000	Softwarefehler intern
Meldungswert:	Modul: %1, Zeile: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Ein interner Softwarefehler ist aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Störpuffer auswerten (r0945). - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Gegebenenfalls die Daten auf dem nichtflüchtigen Speicher prüfen (z. B. Speicherkarte). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren. - Control Unit austauschen.
F01001	FloatingPoint Ausnahme
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	<p>Es ist eine Ausnahme bei einer Operation mit dem Datentyp FloatingPoint aufgetreten. Der Fehler kann durch das Grundsystem oder eine OA-Applikation (z. B. FBLOCKS, DCC) verursacht werden. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose. Hinweis: Weitere Informationen zu dieser Störung können r9999 entnommen werden. r9999[0]: Störungsnummer. r9999[1]: Programmzähler in dem Zeitpunkt, als die Ausnahme aufgetreten ist. r9999[2]: Ursache für die Ausnahme bei FloatingPoint. Bit 0 = 1: Operation ungültig Bit 1 = 1: Division durch Null Bit 2 = 1: Überlauf Bit 3 = 1: Unterlauf Bit 4 = 1: Ergebnis ungenau</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Projektierung und Signale der Bausteine bei FBLOCKS prüfen. - Projektierung und Signale der Pläne bei DCC prüfen. - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
F01002	Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Ein interner Softwarefehler ist aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

F01003 Quittungsverzug bei Speicherzugriff

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Zugriff auf einen Speicherbereich, der kein "READY" zurückliefert.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Hotline kontaktieren.

N01004 (F, A) Softwarefehler intern

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Ein interner Softwarefehler ist aufgetreten.
 Störwert (r0949, hexadezimal):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: - Diagnoseparameter auslesen (r9999).
 - Hotline kontaktieren.
 Siehe auch: r9999 (Softwarefehler intern Zusatzdiagnose)
 Reaktion bei F: AUS2
 Quittierung bei F: POWER ON
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F01005 Datei Upload/Download fehlgeschlagen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Upload oder Download von EEPROM-Daten ist fehlgeschlagen.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 yyxxxx hex: yy = Komponentenummer, xxxx = Fehlerursache
 xxxx = 000B hex = 11 dez:
 Leistungsteil-Komponente hat Checksummenfehler erkannt.
 xxxx = 000F hex = 15 dez:
 Inhalt der EEPROM-Datei wird von angewählter Leistungsteil-Komponente nicht akzeptiert.
 xxxx = 0011 hex = 17 dez:
 Leistungsteil-Komponente hat einen internen Zugriffsfehler erkannt.
 xxxx = 0012 hex = 18 dez:
 Nach mehreren Kommunikationsversuchen keine Antwort von Leistungsteil-Komponente.
 xxxx = 008B hex = 140 dez:
 EEPROM-Datei für Leistungsteil-Komponente auf Speicherkarte nicht vorhanden.
 xxxx = 008D hex = 141 dez:
 Es wurde eine inkonsistente Länge der Firmware-Datei gemeldet. Eventuell wurde der Download/Upload unterbrochen.
 xxxx = 0090 hex = 144 dez:
 Bei der Prüfung der geladenen Datei hat die Komponente einen Fehler (Checksumme) erkannt. Eventuell ist die Datei auf der Speicherkarte defekt.
 xxxx = 0092 hex = 146 dez:
 Die gewählte Funktion wird mit dieser SW oder HW nicht unterstützt.
 xxxx = 009C hex = 156 dez:
 Komponente mit der angegebenen Komponentenummer nicht vorhanden (p7828).
 xxxx = Weitere Werte:
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe: Geeignete Firmware-Datei oder EEPROM-Datei für den Upload oder Download in das Verzeichnis "/ee_sac/" auf der Speicherkarte ablegen.

F01005 Firmware-Download bei DRIVE-CLiQ-Komponente fehlgeschlagen

Meldungswert: Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Firmware-Download zu einer DRIVE-CLiQ-Komponente ist fehlgeschlagen.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 yyxxxx hex: yy = Komponentennummer, xxxx = Fehlerursache
 xxxx = 000B hex = 11 dez:
 DRIVE-CLiQ-Komponente hat Checksummenfehler erkannt.
 xxxx = 000F hex = 15 dez:
 Inhalt der Firmware-Datei wird von angewählter DRIVE-CLiQ-Komponente nicht akzeptiert.
 xxxx = 0012 hex = 18 dez:
 Firmware-Version ist zu alt und wird von Komponente nicht akzeptiert.
 xxxx = 0013 hex = 19 dez:
 Firmware-Version ist für den Hardware-Ausgabestand der Komponente nicht geeignet.
 xxxx = 0065 hex = 101 dez:
 Nach mehreren Kommunikationsversuchen keine Antwort von DRIVE-CLiQ-Komponente.
 xxxx = 008B hex = 139 dez:
 Es wurde zunächst nur ein neuer Bootloader geladen (Wiederholung nach POWER ON erforderlich).
 xxxx = 008C hex = 140 dez:
 Firmware-Datei für DRIVE-CLiQ-Komponente auf Speicherkarte nicht vorhanden.
 xxxx = 008D hex = 141 dez:
 Es wurde eine inkonsistente Länge der Firmware-Datei gemeldet. Eventuell wurde der Firmware-Download durch einen Verbindungsverlust zur Firmware-Datei verursacht. Dies kann z.B. bei einer Control Unit SINAMICS Integrated durch einen Projekt-Download/Reset ausgelöst werden.
 xxxx = 008F hex = 143 dez:
 Komponente ist nicht in den Modus für Firmware-Download gewechselt. Das Löschen der vorhandenen Firmware ist fehlgeschlagen.
 xxxx = 0090 hex = 144 dez:
 Bei der Prüfung der geladenen Firmware (Checksumme) hat die Komponente einen Fehler erkannt. Eventuell ist die Datei auf der Speicherkarte defekt.
 xxxx = 0091 hex = 145 dez:
 Die Prüfung der geladenen Firmware (Checksumme) wurde von der Komponente nicht rechtzeitig beendet.
 xxxx = 009C hex = 156 dez:
 Komponente mit der angegebenen Komponentennummer nicht vorhanden (p7828).
 xxxx = Weitere Werte:
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Angewählte Komponentennummer überprüfen (p7828).
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen.
- Geeignete Firmware-Datei für den Download in das Verzeichnis "/siemens/sinamics/code/sac/" ablegen.
- Komponente mit geeignetem Hardware-Ausgabestand verwenden.
- Nach erneutem POWER ON der DRIVE-CLiQ-Komponente den Firmware-Download wiederholen. Abhängig von p7826 wird eventuell ein automatischer Firmware-Download durchgeführt.

A01006 Firmware-Update bei DRIVE-CLiQ-Komponente erforderlich

Meldungswert: Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Firmware-Update einer DRIVE-CLiQ-Komponente ist erforderlich, da für den Betrieb mit der Control Unit keine geeignete Firmware oder Firmware-Version in der Komponente vorhanden ist.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Komponentennummer der DRIVE-CLiQ-Komponente.

Abhilfe: Firmware-Update über Inbetriebnahme-Software:
 Im Projektnavigators unter "Konfiguration" des zugehörigen Antriebsgeräts kann die Firmware-Version aller Komponenten auf der Seite "Versionsübersicht" gelesen und ein entsprechendes Firmware-Update durchgeführt werden.

Firmware-Update über Parameter:
 - Komponentenummer aus Warnwert übernehmen und in p7828 eintragen.
 - Firmware-Download mit p7829 = 1 starten.

A01007	POWER ON bei DRIVE-CLiQ-Komponente erforderlich
Meldungswert:	Komponentenummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein erneuter POWER ON einer DRIVE-CLiQ-Komponente ist erforderlich (z. B. aufgrund Firmware-Update). Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentenummer der DRIVE-CLiQ-Komponente. Hinweis: Bei Komponentenummer = 1 ist ein POWER ON der Control Unit erforderlich.
Abhilfe:	- Die Spannungsversorgung der angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente aus-/einschalten. - Bei SINUMERIK wird eine Auto-Inbetriebnahme verhindert. In diesem Fall ist ein POWER ON bei allen Komponenten erforderlich und die Auto-Inbetriebnahme muss erneut gestartet werden.

A01009 (N)	CU: Regelungsbaugruppe Übertemperatur
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Temperatur (r0037[0]) auf der Regelungsbaugruppe (Control Unit) hat den vorgegebenen Grenzwert überschritten.
Abhilfe:	- Zuluft für die Control Unit prüfen. - Lüfter für die Control Unit prüfen. Hinweis: Die Warnung verschwindet automatisch mit Unterschreiten des Grenzwerts.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F01010	Antriebstyp unbekannt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde ein unbekannter Antriebstyp gefunden.
Abhilfe:	- Power Module tauschen. - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

F01010	Antriebstyp unbekannt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde ein unbekannter Antriebstyp gefunden. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Antriebsobjektnummer (siehe p0101, p0107).
Abhilfe:	- Power Module tauschen. - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

F01011 (N)	Download abgebrochen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Projekt-Download wurde abgebrochen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Der Projekt-Download wurde vorzeitig durch den Anwender beendet. 2: Die Kommunikationsleitung wurde unterbrochen (z. B. Leitungsbruch, Leitung abgezogen). 3: Der Projekt-Download wurde vorzeitig durch die Inbetriebnahme-Software beendet (z. B. STARTER, SCOUT). 100: Unterschiedliche Versionen zwischen Firmware-Version und Projektdateien, die über Laden ins Dateisystem geladen wurden (Download von Speicherkarte). Hinweis: Die Reaktion auf einen abgebrochenen Download ist der Zustand "Erstinbetriebnahme".
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Kommunikationsleitung überprüfen. - Den Projekt-Download erneut durchführen. - Hochlaufen aus zuvor gesicherten Dateien (Aus-/Einschalten oder p0976). - Beim Laden ins Dateisystem (Download von Speicherkarte) die passende Version verwenden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F01012 (N)	Projekt Konvertierungsfehler
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Konvertierung des Projekts einer älteren Firmware-Version ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Parameternummer des fehlerverursachenden Parameters. Bei Störwert = 600 gilt: Die Temperatúrauswertung wird nicht mehr dem Leistungsteil, sondern der Geberauswertung zugeordnet. Achtung: Die Überwachung der Motortemperatur ist nicht mehr gewährleistet.
Abhilfe:	Den im Störwert angegebenen Parameter überprüfen und entsprechend richtig einstellen. Zu Störwert = 600: Der Parameter p0600 muss auf die Werte 1, 2 oder 3 entsprechend der Zuordnung der internen Geberauswertung zur Geberschnittstelle eingestellt werden. Wert 1 bedeutet: Die interne Geberauswertung ist über p0187 der Geberschnittstelle 1 zugeordnet. Wert 2 bedeutet: Die interne Geberauswertung ist über p0188 der Geberschnittstelle 2 zugeordnet. Wert 3 bedeutet: Die interne Geberauswertung ist über p0189 der Geberschnittstelle 3 zugeordnet. - Gegebenenfalls muss die interne Geberauswertung über die Parameter p0187, p0188 bzw. p0189 einer Geberschnittstelle entsprechend zugeordnet werden. - Gegebenenfalls die Firmware auf neuere Version hochrüsten.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F01015	Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Ein interner Softwarefehler ist aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

A01016 (F)	Firmware verändert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Mindestens eine zur Firmware gehörende Datei wurde auf dem nichtflüchtigen Speicher (Speicherkarte/Gerätespeicher) gegenüber dem Auslieferungszustand unzulässig verändert. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 0: Prüfsumme einer Datei falsch. 1: Datei fehlt. 2: Datei zuviel. 3: Firmware-Version falsch. 4: Prüfsumme der Sicherungsdatei falsch.
Abhilfe:	Beim nichtflüchtigen Speicher für die Firmware (Speicherkarte/Gerätespeicher) den Auslieferungszustand wieder herstellen. Hinweis: Die betroffene Datei kann über r9925 ausgelesen werden. Der Status der Firmware-Prüfung wird über r9926 angezeigt. Siehe auch: r9925 (Firmware-Datei fehlerhaft), r9926 (Firmware-Prüfung Status)
Reaktion bei F:	AUS2
Quittierung bei F:	POWER ON
A01017	Komponentenlisten verändert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Auf der Speicherkarte ist eine Datei im Verzeichnis /SIEMENS/SINAMICS/DATA oder /ADDON/SINAMICS/DATA gegenüber der Werksauslieferung unzulässig verändert. In diesem Verzeichnis sind keine Änderungen zugelassen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): zyx dez: x = Problem, y = Verzeichnis, x = Dateiname x = 1: Datei existiert nicht. x = 2: Firmware-Version der Datei stimmt mit der Software-Version nicht überein. x = 3: Checksumme der Datei stimmt nicht. y = 0: Verzeichnis /SIEMENS/SINAMICS/DATA/ y = 1: Verzeichnis /ADDON/SINAMICS/DATA/ z = 0: Datei MOTARM.ACX z = 1: Datei MOTSRM.ACX z = 2: Datei MOTSLM.ACX z = 3: Datei ENCDATA.ACX z = 4: Datei FILTDATA.ACX z = 5: Datei BRKDATA.ACX z = 6: Datei DAT_BEAR.ACX z = 7: Datei CFG_BEAR.ACX
Abhilfe:	Bei der betroffenen Datei auf der Speicherkarte den Zustand wie bei Werksauslieferung herstellen.
A01017	Komponentenlisten verändert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE

Ursache:	<p>Auf der Speicherkarte ist eine Datei im Verzeichnis /SIEMENS/SINAMICS/DATA oder /ADDON/SINAMICS/DATA gegenüber der Werksauslieferung unzulässig verändert. In diesem Verzeichnis sind keine Änderungen zugelassen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>zyx dez: x = Problem, y = Verzeichnis, z = Dateiname</p> <p>x = 1: Datei existiert nicht.</p> <p>x = 2: Firmware-Version der Datei stimmt mit der Software-Version nicht überein.</p> <p>x = 3: Checksumme der Datei stimmt nicht.</p> <p>y = 0: Verzeichnis /SIEMENS/SINAMICS/DATA/</p> <p>y = 1: Verzeichnis /ADDON/SINAMICS/DATA/</p> <p>z = 0: Datei MOTARM.ACX</p> <p>z = 1: Datei MOTSRM.ACX</p> <p>z = 2: Datei MOTSLM.ACX</p> <p>z = 3: Datei ENCDATA.ACX</p> <p>z = 4: Datei FILTDATA.ACX</p> <p>z = 5: Datei BRKDATA.ACX</p> <p>z = 6: Datei DAT_BEAR.ACX</p> <p>z = 7: Datei CFG_BEAR.ACX</p> <p>z = 8: Datei ENC_GEAR.ACX</p>
Abhilfe:	Bei der betroffenen Datei auf der Speicherkarte den Zustand wie bei Werksauslieferung herstellen.

F01018	Hochlauf mehrmals abgebrochen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	<p>Der Hochlauf der Baugruppe wurde mehrmals abgebrochen. Deshalb erfolgt ein Hochlauf der Baugruppe mit Werkseinstellung.</p> <p>Mögliche Gründe für einen Abbruch des Hochlaufs:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Spannungsversorgung unterbrochen. - CPU abgestürzt. - Parametrierung ungültig.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). Nach dem Einschalten läuft die Baugruppe aus der gültigen Parametrierung wieder hoch (falls vorhanden). - Gültige Parametrierung wieder herstellen. <p>Beispiele:</p> <p>a) Erstinbetriebnahme durchführen, speichern, POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).</p> <p>b) Andere gültige Parametersicherung laden (z. B. von Speicherkarte), speichern, POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).</p> <p>Hinweis:</p> <p>Bei wiederholtem Fehlerfall wird diese Störung nach mehrmalig abgebrochenen Hochläufen erneut ausgegeben.</p>

A01019	Wechselmedium schreiben fehlgeschlagen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Schreibzugriff auf das Wechselmedium ist fehlgeschlagen.
Abhilfe:	Das Wechselmedium entfernen und prüfen. Danach die Datensicherung nochmals durchführen.

A01020	RAM disk Schreiben fehlgeschlagen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein Schreibzugriff auf die interne RAM disk ist fehlgeschlagen.
Abhilfe:	<p>Die Dateigröße für das Systemlogbuch auf der internen RAM disk anpassen (p9930).</p> <p>Siehe auch: p9930 (Systemlogbuch Aktivierung)</p>

A01021	Wechselmedium als USB-Datenträger von PC verwendet
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das Wechselmedium wird als USB-Datenträger von einem PC verwendet. Der Antrieb kann deshalb nicht auf das Wechselmedium zugreifen. Beim Sichern können die Projektierungsdaten nicht auf das Wechselmedium gespeichert werden. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Der Know-how-Schutz mit Kopierschutz für das Wechselmedium ist aktiv. Das Sichern ist gesperrt. 2: Die Projektierungsdaten werden nur in der Control Unit gesichert. Siehe auch: r7760 (Schreibschutz/Know-how-Schutz Status), r9401 (Speicherkarte sicher entfernen Status)
Abhilfe:	Deaktivieren Sie die USB-Verbindung zum PC und sichern Sie die Projektierungsdaten. Hinweis: Die Warnung wird automatisch beim Auftrennen der USB-Verbindung oder beim Entfernen des Wechselmediums gelöscht. Siehe auch: r9401 (Speicherkarte sicher entfernen Status)
F01023	Software Timeout intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Ein interner Software Timeout ist aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
A01028 (F)	Konfigurationsfehler
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die eingelesene Parametrierung wurde mit einer Baugruppe anderen Typs (Bestellnummer, MLFB) erzeugt.
Abhilfe:	Parameter nichtflüchtig speichern (p0971 = 1).
Reaktion bei F:	Vector: KEINE Servo: AUS2
Quittierung bei F:	SOFORT
A01028 (F)	Konfigurationsfehler
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Regelungsart "SERVO" ist mit dieser Firmware nicht freigegeben.
Abhilfe:	Regelungsart "VEKTOR" nutzen.
Reaktion bei F:	Vector: KEINE Servo: AUS2
Quittierung bei F:	SOFORT

F01030	Lebenszeichenausfall bei Steuerungshoheit
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei aktiver Steuerungshoheit beim PC wurde innerhalb der Überwachungszeit kein Lebenszeichen empfangen. Die Steuerungshoheit wurde wieder der aktiven BICO-Verschaltung zurückgegeben.
Abhilfe:	Die Überwachungszeit am PC höher einstellen oder gegebenenfalls die Überwachung ganz ausschalten. Bei der Inbetriebnahme-Software wird die Überwachungszeit wie folgt eingestellt: <Antrieb> -> Inbetriebnahme -> Steuertafel -> Schaltfläche "Steuerungshoheit holen" -> Es erscheint ein Fenster zum Einstellen der Überwachungszeit in Millisekunden. Achtung: Die Überwachungszeit ist so klein wie möglich einzustellen. Eine hohe Überwachungszeit bedeutet eine späte Reaktion bei Ausfall der Kommunikation!
F01031	Lebenszeichenausfall bei AUS in REMOTE
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei aktivem Modus "AUS in REMOTE" wurde innerhalb von 3 Sekunden kein Lebenszeichen empfangen.
Abhilfe:	- Anschluss der Datenleitung an der seriellen Schnittstelle bei Control Unit (CU) und Bedienfeld überprüfen. - Datenleitung zwischen Control Unit und Bedienfeld kontrollieren.
F01033	Einheitenumschaltung: Bezugsparameterwert ungültig
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei einer Einheitenumschaltung in die bezogene Darstellung darf kein benötigter Bezugsparameter gleich 0.0 sein. Störwert (r0949, Parameter): Bezugsparameter, dessen Wert 0.0 ist. Siehe auch: p0349 (Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten), p0505 (Einheitensystem Auswahl), p0595 (Technologische Einheit Auswahl)
Abhilfe:	Den Wert des Bezugsparameters ungleich 0.0 setzen. Siehe auch: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
F01034	Einheitenumschaltung: Berechnung Parameterwerte nach Bezugswertänderung fehlgeschlagen
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Änderung eines Bezugsparameters führte dazu, dass bei einem betroffenen Parameter der eingestellte Wert in bezogener Darstellung nicht neu gerechnet werden konnte. Die Änderung wurde abgewiesen und der ursprüngliche Parameterwert wieder hergestellt. Störwert (r0949, Parameter): Parameter, dessen Wert nicht neu gerechnet werden konnte. Siehe auch: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Abhilfe:	Den Wert des Bezugsparameters so wählen, dass betroffene Parameter in bezogener Darstellung gerechnet werden können. Siehe auch: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

A01035 (F)	ACX: Parametersicherungsdateien beschädigt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Hochlauf der Control Unit wurde kein vollständiger Datensatz aus Parametersicherungsdateien gefunden. Das letzte Speichern der Parametrierung wurde nicht vollständig durchgeführt.</p> <p>Eventuell wurde die Sicherung durch Ausschalten oder gegebenenfalls Ziehen der Speicherkarte unterbrochen.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ddccbbaa hex:</p> <p>aa = 01 hex:</p> <p>Der Hochlauf erfolgte ohne Datensicherung. Der Antrieb befindet sich in Werkseinstellung.</p> <p>aa = 02 hex:</p> <p>Es wurde der letzte verfügbare interne Backup-Datensatz geladen. Die Parametrierung muss überprüft werden. Ein erneuter Download der Parametrierung wird empfohlen.</p> <p>aa = 03 hex:</p> <p>Es wurde der letzte verfügbare Datensatz von der Speicherkarte geladen. Die Parametrierung muss überprüft werden.</p> <p>aa = 04 hex:</p> <p>Es wurde eine ungültige Datensicherung von der Speicherkarte in den Antrieb geladen. Der Antrieb befindet sich in Werkseinstellung.</p> <p>dd, cc, bb:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Siehe auch: p0971 (Parameter speichern)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Projekt-Download mit Inbetriebnahme-Software erneut durchführen. - Alle Parameter speichern (p0971 = 1 oder "RAM nach ROM kopieren").
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

A01035 (F)	ACX: Parametersicherungsdateien beschädigt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Hochlauf der Control Unit wurde kein vollständiger Datensatz aus Parametersicherungsdateien gefunden. Das letzte Speichern der Parametrierung wurde nicht vollständig durchgeführt.</p> <p>Eventuell wurde die Sicherung durch Ausschalten oder gegebenenfalls Ziehen der Speicherkarte unterbrochen.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ddccbbaa hex:</p> <p>aa = 01 hex:</p> <p>Der Hochlauf erfolgte ohne Datensicherung. Der Antrieb befindet sich in Werkseinstellung.</p> <p>aa = 02 hex:</p> <p>Es wurde der letzte verfügbare Backup-Datensatz geladen. Die Parametrierung muss überprüft werden. Ein erneuter Download der Parametrierung wird empfohlen.</p> <p>dd, cc, bb:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Siehe auch: p0971 (Parameter speichern)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Projekt-Download mit Inbetriebnahme-Software erneut durchführen. - Alle Parameter speichern (p0977 = 1 oder "RAM nach ROM kopieren").
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

F01036 (A)	ACX: Parametersicherungsdatei fehlt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Laden der Geräteparametrierung kann eine Parametersicherungsdatei PSxxxxxyy.ACX zu einem Antriebsobjekt nicht gefunden werden. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Byte 1: yyy im Dateinamen PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> Konsistenzsicherungsdatei yyy = 001 ... 062 --> Antriebsobjektnummer yyy = 099 --> PROFIBUS-Parametersicherungsdatei Byte 2, 3, 4: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Falls Sie Ihre Projektdaten mit der Inbetriebnahme-Software gesichert haben, führen Sie für Ihr Projekt erneut einen Download durch. Speichern Sie mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" oder mit p0971 = 1. Damit werden die Parameterdateien wieder vollständig in den nichtflüchtigen Speicher geschrieben. Hinweis: Bei nicht gesicherten Projektdaten ist eine erneute Erstinbetriebnahme notwendig.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F01036 (A)	ACX: Parametersicherungsdatei fehlt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Laden der Geräteparametrierung kann eine Parametersicherungsdatei PSxxxxxyy.ACX zu einem Antriebsobjekt nicht gefunden werden. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Byte 1: yyy im Dateinamen PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> Konsistenzsicherungsdatei yyy = 001 ... 062 --> Antriebsobjektnummer yyy = 099 --> PROFIBUS-Parametersicherungsdatei Byte 2, 3, 4: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Falls Sie Ihre Projektdaten mit der Inbetriebnahme-Software gesichert haben, führen Sie für Ihr Projekt erneut einen Download durch. Speichern Sie mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" oder mit p0977 = 1. Damit werden die Parameterdateien wieder vollständig in den nichtflüchtigen Speicher geschrieben. Hinweis: Bei nicht gesicherten Projektdaten ist eine erneute Erstinbetriebnahme notwendig.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F01038 (A)	ACX: Parametersicherungsdatei laden fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Laden von PSxxxxxyy.ACX oder PTxxxxxyy.ACX-Dateien aus dem nichtflüchtigen Speicher ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Byte 1: yyy im Dateinamen PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> Konsistenzsicherungsdatei yyy = 001 ... 062 --> Antriebsobjektnummer yyy = 099 --> PROFIBUS-Parametersicherungsdatei

	<p>Byte 2:</p> <p>255: Antriebsobjekttyp falsch.</p> <p>254: Topologievergleich fehlgeschlagen -> Antriebsobjekttyp konnte nicht spezialisiert werden.</p> <p>Gründe hierfür können sein:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Komponententyp in der Isttopologie. - Komponente nicht in der Isttopologie vorhanden. - Komponente nicht aktiv. <p>Weitere Werte:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Byte 4, 3:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Falls Sie Ihre Projektdaten mit der Inbetriebnahme-Software gesichert haben, führen Sie erneut einen Projekt-Download durch. Speichern Sie mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" oder mit p0971 = 1. Damit werden die Parameterdateien wieder vollständig auf den nichtflüchtigen Speicher geschrieben. - Speicherkarte oder Control Unit tauschen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F01038 (A)	ACX: Parametersicherungsdatei laden fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Beim Laden von PSxxxxxyy.ACX oder PTxxxxxyy.ACX-Dateien aus dem nichtflüchtigen Speicher ist ein Fehler aufgetreten.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>Byte 1: yyy im Dateinamen PSxxxxxyy.ACX</p> <p>yyy = 000 --> Konsistenzsicherungsdatei</p> <p>yyy = 001 ... 062 --> Antriebsobjektnummer</p> <p>yyy = 099 --> PROFIBUS-Parametersicherungsdatei</p> <p>Byte 2:</p> <p>255: Antriebsobjekttyp falsch.</p> <p>254: Topologievergleich fehlgeschlagen -> Antriebsobjekttyp konnte nicht spezialisiert werden.</p> <p>Gründe hierfür können sein:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Komponententyp in der Isttopologie. - Komponente nicht in der Isttopologie vorhanden. - Komponente nicht aktiv. <p>Weitere Werte:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Byte 4, 3:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Falls Sie Ihre Projektdaten mit der Inbetriebnahme-Software gesichert haben, führen Sie erneut einen Projekt-Download durch. Speichern Sie mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" oder mit p0977 = 1. Damit werden die Parameterdateien wieder vollständig auf den nichtflüchtigen Speicher geschrieben. - Speicherkarte oder Control Unit tauschen. <p>Zu Byte 2 = 255:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Korrigieren Sie den Antriebsobjekttyp (siehe p0107).
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01039 (A)	ACX: Parametersicherungsdatei schreiben fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Schreiben mindestens einer Parametersicherungsdatei PSxxxxxyy.*** in den nichtflüchtigen Speicher ist fehlgeschlagen.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Im Verzeichnis /USER/SINAMICS/DATA/ hat mindestens eine Parametersicherungsdatei PSxxxxxyy.*** das Dateiattribut "read only" und kann nicht überschrieben werden. - Es ist nicht genügend freier Speicherplatz vorhanden. - Der nichtflüchtige Speicher ist defekt und kann nicht beschrieben werden. <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>dcba hex</p> <p>a = yyy im Dateinamen PSxxxxxyy.***</p> <p>a = 000 --> Konsistenzsicherungsdatei</p> <p>a = 001 ... 062 --> Antriebsobjektnummer</p> <p>a = 099 --> PROFIBUS-Parametersicherungsdatei</p> <p>b = xxx im Dateinamen PSxxxxxyy.***</p> <p>b = 000 --> Speichern gestartet mit p0971 = 1</p> <p>b = 010 --> Speichern gestartet mit p0971 = 10</p> <p>b = 011 --> Speichern gestartet mit p0971 = 11</p> <p>b = 012 --> Speichern gestartet mit p0971 = 12</p> <p>d, c:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Das Dateiattribut der Dateien (PSxxxxxyy.***, Cxxxxxyy.***, CCxxxxxyy.***) überprüfen und gegebenenfalls von "read only" auf "writeable" ändern. - Freien Speicherplatz des nichtflüchtigen Speichers überprüfen. Für jedes vorhandene Antriebsobjekt im System sind ca. 80 kByte freier Speicherplatz notwendig. - Speicherkarte oder Control Unit tauschen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F01039 (A)	ACX: Parametersicherungsdatei schreiben fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Schreiben mindestens einer Parametersicherungsdatei PSxxxxxyy.*** in den nichtflüchtigen Speicher ist fehlgeschlagen.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Im Verzeichnis /USER/SINAMICS/DATA/ hat mindestens eine Parametersicherungsdatei PSxxxxxyy.*** das Dateiattribut "read only" und kann nicht überschrieben werden. - Es ist nicht genügend freier Speicherplatz vorhanden. - Der nichtflüchtige Speicher ist defekt und kann nicht beschrieben werden. <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>dcba hex</p> <p>a = yyy im Dateinamen PSxxxxxyy.***</p> <p>a = 000 --> Konsistenzsicherungsdatei</p> <p>a = 001 ... 062 --> Antriebsobjektnummer</p> <p>a = 070 --> FEPROM.BIN</p> <p>a = 080 --> DEL4BOOT.TXT</p> <p>a = 099 --> PROFIBUS-Parametersicherungsdatei</p> <p>b = xxx im Dateinamen PSxxxxxyy.***</p> <p>b = 000 --> Speichern gestartet mit p0977 = 1 oder p0971 = 1</p> <p>b = 010 --> Speichern gestartet mit p0977 = 10</p> <p>b = 011 --> Speichern gestartet mit p0977 = 11</p> <p>b = 012 --> Speichern gestartet mit p0977 = 12</p> <p>d, c:</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>

- Abhilfe:**
- Das Dateiattribut der Dateien (PSxxxxxyy.***, CAxxxxxyy.***, CCxxxxxyy.***) überprüfen und gegebenenfalls von "read only" auf "writeable" ändern.
 - Freien Speicherplatz des nichtflüchtigen Speichers überprüfen. Für jedes vorhandene Antriebsobjekt im System sind ca. 80 kByte freier Speicherplatz notwendig.
 - Speicherkarte oder Control Unit tauschen.

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F01040 Parameter sichern und POWER ON erforderlich

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: POWER ON

Ursache: Es wurde ein Parameter geändert, der ein Sichern der Parameter und ein Aus-/Einschalten (POWER ON) der Control Unit erforderlich macht.

- Abhilfe:**
- Parameter sichern (p0971).
 - POWER ON bei der Control Unit durchführen (Aus-/Einschalten).

F01040 Parameter sichern und POWER ON erforderlich

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: POWER ON

Ursache: Im Antriebssystem wurde ein Parameter geändert, der ein Sichern der Parameter und einen erneuten Hochlauf erforderlich macht.

- Abhilfe:**
- Parameter sichern (p0971 / p0977).
 - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
- Danach:
- Upload des Antriebsgeräts durchführen (Inbetriebnahme-Software).

F01041 Parameter sichern erforderlich

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT

Ursache: Im Hochlauf wurden defekte oder fehlende Dateien auf der Speicherkarte erkannt.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
1: Quell-Datei lässt sich nicht öffnen.
2: Quell-Datei lässt sich nicht lesen.
3: Ziel-Verzeichnis lässt sich nicht anlegen.
4: Ziel-Datei lässt sich nicht anlegen/öffnen.
5: Ziel-Datei lässt sich nicht beschreiben.
Weitere Werte:
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

- Abhilfe:**
- Parameter sichern durchführen.
 - Das Projekt erneut in das Antriebsgerät laden.
 - Firmware-Update durchführen.
 - Gegebenenfalls Control Unit und/oder Speicherkarte tauschen.

F01042 Parameterfehler beim Projekt-Download

Meldungswert: Parameter: %1, Index: %2, Fehlerursache: %3

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Bei einem Projekt-Download über die Inbetriebnahme-Software wurde ein Fehler erkannt (z. B. falscher Parameterwert).
Bei dem angegebenen Parameter wurde eine Überschreitung von dynamischen Grenzen erkannt, die eventuell von anderen Parametern abhängen.

Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 ccbbaaaa hex
 aaaa = Parameter
 bb = Index
 cc = Fehlerursache
 0: Parameternummer unzulässig.
 1: Parameterwert nicht änderbar.
 2: Untere oder obere Wertegrenze überschritten.
 3: Subindex fehlerhaft.
 4: Kein Array, kein Subindex.
 5: Datentyp falsch.
 6: Kein Setzen erlaubt (nur Zurücksetzen).
 7: Beschreibungselement nicht änderbar.
 9: Beschreibungsdaten nicht vorhanden.
 11: Keine Bedienbarkeit.
 15: Kein Textarray vorhanden.
 17: Auftrag wegen Betriebszustand nicht ausführbar.
 20: Wert unzulässig.
 21: Antwort zu lang.
 22: Parameteradresse unzulässig.
 23: Format unzulässig.
 24: Anzahl Werte nicht konsistent.
 108: Einheit unbekannt.
 Weitere Werte:

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Richtigen Wert in den angegebenen Parameter eintragen.
- Den Parameter feststellen, der die Grenzen des angegebenen Parameters einengt.

F01042 Parameterfehler beim Projekt-Download

Meldungswert: Parameter: %1, Index: %2, Fehlerursache: %3
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei einem Projekt-Download über die Inbetriebnahme-Software wurde ein Fehler erkannt (z. B. falscher Parameterwert).
 Bei dem angegebenen Parameter wurde eine Überschreitung von dynamischen Grenzen erkannt, die eventuell von anderen Parametern abhängen.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 ccbbaaaa hex
 aaaa = Parameter
 bb = Index
 cc = Fehlerursache
 0: Parameternummer unzulässig.
 1: Parameterwert nicht änderbar.
 2: Untere oder obere Wertegrenze überschritten.
 3: Subindex fehlerhaft.
 4: Kein Array, kein Subindex.
 5: Datentyp falsch.
 6: Kein Setzen erlaubt (nur Zurücksetzen).
 7: Beschreibungselement nicht änderbar.
 9: Beschreibungsdaten nicht vorhanden.
 11: Keine Bedienbarkeit.
 15: Kein Textarray vorhanden.
 17: Auftrag wegen Betriebszustand nicht ausführbar.
 20: Wert unzulässig.
 21: Antwort zu lang.
 22: Parameteradresse unzulässig.
 23: Format unzulässig.
 24: Anzahl Werte nicht konsistent.
 25: Antriebsobjekt existiert nicht.
 101: Momentan deaktiviert.
 104: Wert unzulässig.

- 107: Schreibzugriff bei freigegebenem Regler nicht erlaubt.
- 108: Einheit unbekannt.
- 109: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Geber (p0010 = 4).
- 110: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Motor (p0010 = 3).
- 111: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Leistungsteil (p0010 = 2).
- 112: Schreibzugriff nur in Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1).
- 113: Schreibzugriff nur in Bereit (p0010 = 0).
- 114: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Parameter-Reset (p0010 = 30).
- 115: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Safety Integrated (p0010 = 95).
- 116: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Technologische Applikation/Einheiten (p0010 = 5).
- 117: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand (p0010 ungleich 0).
- 118: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Download (p0010 = 29).
- 119: Parameter darf im Download nicht geschrieben werden.
- 120: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Antriebsbasis-Konfiguration (Gerät: p0009 = 3).
- 121: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Festlegung Antriebstop (Gerät: p0009 = 2).
- 122: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Datensatzbasis-Konfiguration (Gerät: p0009 = 4).
- 123: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Geräte-Konfiguration (Gerät: p0009 = 1).
- 124: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Geräte-Download (Gerät: p0009 = 29).
- 125: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Geräte-Parameter-Reset (Gerät: p0009 = 30).
- 126: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Gerät bereit (Gerät: p0009 = 0).
- 127: Schreibzugriff nur in Inbetriebnahmestand Gerät (Gerät: p0009 ungleich 0).
- 129: Parameter darf im Download nicht geschrieben werden.
- 130: Übernahme der Steuerungshoheit ist über Binektoreingang p0806 gesperrt.
- 131: Gewünschte BICO-Verschaltung nicht möglich, weil BICO-Ausgang nicht Float-Wert liefert.
- 132: Freie BICO-Verschaltung über p0922 gesperrt.
- 133: Zugriffsmethode nicht definiert.
- 200: Unterhalb der gültigen Werte.
- 201: Oberhalb der gültigen Werte.
- 202: Vom Basic Operator Panel (BOP) nicht zugreifbar.
- 203: Vom Basic Operator Panel (BOP) nicht lesbar.
- 204: Schreibzugriff nicht erlaubt.

Abhilfe:

- Richtigen Wert in den angegebenen Parameter eintragen.
- Den Parameter feststellen, der die Grenzen des angegebenen Parameters einengt.

F01043 **Schwerer Fehler beim Projekt-Download**

Meldungswert: Fehlerursache: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3)

Quittierung: SÖFÖRT

Ursache: Bei einem Projekt-Download über die Inbetriebnahme-Software wurde ein schwerer Fehler erkannt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 1: Geräte-Zustandsänderung auf Geräte-Download nicht möglich (Antriebsobjekt EIN?).
 2: Antriebsobjektnummer falsch.
 8: Maximale Anzahl von erzeugbaren Antriebsobjekten überschritten.
 11: Fehler beim Erzeugen eines Antriebsobjektes (Globaler Teil).
 12: Fehler beim Erzeugen eines Antriebsobjektes (Antriebsteil).
 13: Antriebsobjekttyp unbekannt.
 14: Antriebs-Zustandsänderung auf Betriebsbereit nicht möglich (r0947 und r0949).
 15: Antriebs-Zustandsänderung auf Antriebs-Download nicht möglich.
 16: Geräte-Zustandsänderung auf Betriebsbereit nicht möglich.
 18: Ein erneuter Download ist erst möglich, wenn für das Antriebsgerät die Werkseinstellungen wieder hergestellt sind.
 20: Die Konfiguration ist inkonsistent.
 21: Fehler bei der Übernahme der Download-Parameter.
 22: SW-Interner Download-Fehler.
 100: Der Download wurde abgebrochen, weil vom Inbetriebnahme-Client keine Schreibaufträge empfangen wurden.
 (z. B. bei Kommunikationsabbruch).
 Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Inbetriebnahme-Software mit aktueller Version verwenden.
- Offline-Projekt verändern und erneuten Download durchführen (z. B. Motor, Power Module im Offline-Projekt und am Antrieb vergleichen).

- Zustand des Antriebs verändern (dreht ein Antrieb oder steht eine Meldung an?).
- Anstehende weitere Meldungen beachten und deren Ursache beheben.
- Hochlaufen aus zuvor gesicherten Dateien (Aus-/Einschalten oder p0970=10,...).

F01043 Schwerer Fehler beim Projekt-Download**Meldungswert:** Fehlerursache: %1**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Bei einem Projekt-Download über die Inbetriebnahme-Software wurde ein schwerer Fehler erkannt.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

1: Geräte-Zustandsänderung auf Geräte-Download nicht möglich (Antriebsobjekt EIN?).

2: Antriebsobjektnummer falsch.

3: Erneutes Löschen eines bereits gelöschten Antriebsobjektes.

4: Löschen eines Antriebsobjektes, das bereits zum Erzeugen angemeldet wurde.

5: Löschen eines nicht existierenden Antriebsobjektes.

6: Erzeugen eines nicht gelöschten Antriebsobjektes, das bereits existierte.

7: Erneutes Erzeugen eines bereits zum Erzeugen angemeldeten Antriebsobjektes.

8: Maximale Anzahl von erzeugbaren Antriebsobjekten überschritten.

9: Fehler beim Erzeugen des Device-Antriebsobjektes.

10: Fehler beim Erzeugen der Solltopologieparameter (p9902 und p9903).

11: Fehler beim Erzeugen eines Antriebsobjektes (Globaler Teil).

12: Fehler beim Erzeugen eines Antriebsobjektes (Antriebsteil).

13: Antriebsobjekttyp unbekannt.

14: Antriebs-Zustandsänderung auf Betriebsbereit nicht möglich (r0947 und r0949).

15: Antriebs-Zustandsänderung auf Antriebs-Download nicht möglich.

16: Geräte-Zustandsänderung auf Betriebsbereit nicht möglich.

17: Ein Download der Topologie ist nicht möglich. Die Komponentenverdrahtung ist unter Berücksichtigung der Meldungen zu überprüfen.

18: Ein erneuter Download ist erst möglich, wenn für das Antriebsgerät die Werkseinstellungen wieder hergestellt sind.

19: Der Slot für die Optionsbaugruppe ist mehrfach konfiguriert (z. B. CAN und COMM BOARD).

20: Die Konfiguration ist inkonsistent (z. B. CAN für Control Unit jedoch kein CAN für die Antriebsobjekte A_INF, SERVO oder VECTOR konfiguriert).

21: Fehler bei der Übernahme der Download-Parameter.

22: Software-interner Download-Fehler.

Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Inbetriebnahme-Software mit aktueller Version verwenden.

- Offline-Projekt verändern und erneuten Download durchführen (z. B. Anzahl der Antriebsobjekte, Motor, Geber, Leistungsteil im Offline-Projekt und am Antrieb vergleichen).

- Zustand des Antriebs verändern (dreht ein Antrieb oder steht eine Meldung an?).

- Anstehende weitere Meldungen beachten und deren Ursache beheben.

- Hochlaufen aus zuvor gesicherten Dateien (Aus-/Einschalten oder p0976).

F01044 CU: Beschreibungsdaten fehlerhaft**Meldungswert:** %1**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** AUS2**Quittierung:** POWER ON**Ursache:** Beim Laden der auf dem nichtflüchtigen Speicher abgelegten Beschreibungsdaten wurde ein Fehler erkannt.**Abhilfe:** Speicherkarte oder Control Unit tauschen.

A01045 Projektierungsdaten ungültig**Meldungswert:** %1**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** KEINE**Quittierung:** KEINE

Ursache: Beim Auswerten der auf dem nichtflüchtigen Speicher abgelegten Parameterdateien PSxxxxxyy.ACX, PTxxxxxyy.ACX, CAxxxxxyy.ACX oder CCxxxxxyy.ACX wurde ein Fehler erkannt. Unter Umständen konnten deshalb einige der darin gespeicherten Parameterwerte nicht übernommen werden. Siehe hierzu auch r9406 bis r9408. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe: - Prüfen Sie die in r9406 bis r9408 angezeigten Parameter und korrigieren Sie diese gegebenenfalls.
- Führen Sie eine Werkseinstellung durch (p0970 = 1) und laden Sie das Projekt erneut in das Antriebsgerät. Speichern Sie danach die Parametrierung im STARTER mit der Funktion "RAM nach ROM kopieren" oder mit p0971 = 1. Damit werden die fehlerhaften Parameterdateien auf dem nichtflüchtigen Speicher überschrieben und die Warnung zurückgenommen.

A01049 Schreiben in Datei nicht möglich**Meldungswert:** %1**Antriebsobjekt:** CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN**Reaktion:** KEINE**Quittierung:** KEINE

Ursache: Das Schreiben in eine schreibgeschützte Datei ist nicht möglich (PSxxxxxx.acx). Der Schreibauftrag wurde abgebrochen.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Antriebsobjektnummer.

Abhilfe: Prüfen, ob die Dateien im nichtflüchtigen Speicher unter .../USER/SINAMICS/DATA/... das Attribut "schreibgeschützt" gesetzt haben. Bei Bedarf das Attribut aufheben und den Speichervorgang wiederholen (z. B. p0971 = 1 setzen).

A01049 CU: Schreiben in Datei nicht möglich**Meldungswert:** %1**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** KEINE**Quittierung:** KEINE

Ursache: Das Schreiben in eine schreibgeschützte Datei ist nicht möglich (PSxxxxxx.acx). Der Schreibauftrag wurde abgebrochen.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Antriebsobjektnummer.

Abhilfe: Prüfen, ob die Dateien im nichtflüchtigen Speicher unter .../USER/SINAMICS/DATA/... das Attribut "schreibgeschützt" gesetzt haben.
Bei Bedarf das Attribut aufheben und den Speichervorgang wiederholen (z. B. p0977 = 1 setzen).

F01050 Speicherkarte und Gerät inkompatibel**Meldungswert:** -**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)**Quittierung:** SOFORT

Ursache: Die Speicherkarte und der Gerätetyp passen nicht zusammen (z. B. eine Speicherkarte für SINAMICS S steckt in SINAMICS G).

Abhilfe: - Passende Speicherkarte stecken.
- Passende Control Unit bzw. Leistungsteil verwenden.

A01053	CU: Systemüberlastung gemessen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde eine Systemüberlastung auf Basis von Messwerten festgestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 2: Rechenzeitbelastung zu groß. 6: Zyklische Rechenzeitbelastung zu groß. Siehe auch: r9976 (Auslastung System)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Abtastzeit reduzieren. - Jeweils nur einen Datensatz verwenden (CDS, DDS). - Funktionsmodul deaktivieren. - Antriebsobjekt deaktivieren. - Antriebsobjekt aus der Solltopologie entnehmen.
F01054	CU: Systemgrenze überschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde eine Systemüberlastung aufgrund zu vieler rechenzeitintensiver Funktionen festgestellt. Mindestens eine der folgenden Regeln wurde nicht beachtet: <ul style="list-style-type: none"> - Funktionsmodul "Lageregelung" (r0108.3) darf nicht zusammen mit "Freie Funktionsblöcke" (r0108.18) aktiviert sein. - Funktionsmodul "Einfachpositionierer" (r0108.4) darf nicht zusammen mit "Freie Funktionsblöcke" (r0108.18) aktiviert sein. - Bei aktiviertem Funktionsmodul "Freie Funktionsblöcke" (r0108.18) darf nur 1 Drehzahlgeber betrieben werden.
Abhilfe:	Das Antriebsgerät entsprechend den unter Ursache aufgeführten Regeln konfigurieren.
A01064 (F)	CU: Interner Fehler (CRC)
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	CRC-Fehler im Programmspeicher der Control Unit
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
A01066	Zwischenspeicher: Füllstand 70 % erreicht oder überschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der nichtflüchtige Zwischenspeicher für die Parameteränderungen ist mindestens zu 70 % gefüllt. Dies kann unter anderem auftreten, wenn der Zwischenspeicher aktiv ist (p0014 = 1) und über ein Feldbussystem fortwährend Parameter verändert werden.
Abhilfe:	Den Zwischenspeicher gegebenenfalls deaktivieren und löschen (p0014 = 0). Gegebenenfalls den Zwischenspeicher löschen (p0014 = 2). Die Eintragungen im Zwischenspeicher werden in folgenden Fällen in das ROM übertragen und der Zwischenspeicher gelöscht: <ul style="list-style-type: none"> - p0971 = 1 - Control Unit aus-/einschalten Siehe auch: p0014 (Zwischenspeicher Modus)

A01067	Zwischenspeicher: Füllstand 100 % erreicht
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der nichtflüchtige Zwischenspeicher für die Parameteränderungen ist zu 100 % gefüllt. Alle weiteren Parameteränderungen werden im nichtflüchtigen Zwischenspeicher nicht mehr berücksichtigt. Parameteränderungen sind aber im flüchtigen Speicher (RAM) weiterhin möglich. Dies kann unter anderem auftreten, wenn der Zwischenspeicher aktiv ist (p0014 = 1) und über ein Feldbussystem fortwährend Parameter verändert werden.
Abhilfe:	Den Zwischenspeicher gegebenenfalls deaktivieren und löschen (p0014 = 0). Gegebenenfalls den Zwischenspeicher löschen (p0014 = 2). Die Eintragungen im Zwischenspeicher werden in folgenden Fällen in das ROM übertragen und der Zwischenspeicher gelöscht: - p0971 = 1 - Control Unit aus-/einschalten Siehe auch: p0014 (Zwischenspeicher Modus)
F01068	CU: Datenspeicher Speicherüberlauf
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Auslastung für einen Datenspeicherbereich ist zu groß. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Schneller Datenspeicher 1 nicht ausreichend. Bit 1 = 1: Schneller Datenspeicher 2 nicht ausreichend. Bit 2 = 1: Schneller Datenspeicher 3 nicht ausreichend. Bit 3 = 1: Schneller Datenspeicher 4 nicht ausreichend.
Abhilfe:	- Funktionsmodul deaktivieren. - Antriebsobjekt deaktivieren. - Antriebsobjekt aus der Solltopologie entnehmen.
A01069	Parametersicherung und Gerät inkompatibel
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Parametersicherung (auf der Speicherkarte oder im Antriebsgerät) und das Antriebsgerät bzw. dessen Regelungsart (Vektor oder Servo) passen nicht zusammen. Es erfolgt ein Hochlauf der Baugruppe mit Werkseinstellungen. Beispiel: Gerät A und B sind nicht kompatibel und eine Speicherkarte mit Parametersicherung für Gerät A steckt in Gerät B.
Abhilfe:	- Speicherkarte mit kompatibler Parametersicherung stecken und POWER ON durchführen. - Speicherkarte ohne Parametersicherung stecken und POWER ON durchführen. - Gegebenenfalls die Speicherkarte ziehen und POWER ON durchführen. - Eingestellte Regelungsart überprüfen (Vektor/Servo) - Werksreset durchführen - Parameter sichern durchführen (p0971 = 1).
F01072	Speicherkarte aus Sicherungskopie wieder hergestellt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während eines Schreibzugriffs auf die Speicherkarte wurde die Control Unit ausgeschaltet. Deshalb wurde die sichtbare Partition defekt.

Nach dem Einschalten wurden die Daten aus der nicht sichtbaren Partition (Sicherungskopie) auf die sichtbare Partition geschrieben.

Abhilfe: Aktualität der Firmware und Parametersicherung überprüfen.

A01073 POWER ON für Sicherungskopie auf Speicherkarte erforderlich

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Parametrierung auf der sichtbaren Partition der Speicherkarte hat sich geändert. Damit die Sicherungskopie auf der nicht sichtbaren Partition aktualisiert wird, ist ein POWER ON oder ein Hardware-Reset (p0972) der Control Unit erforderlich.

Hinweis:

Gegebenenfalls wird ein erneuter POWER ON über diese Warnung angefordert (z. B. nach Speichern mit p0971 = 1).

Abhilfe: - POWER ON bei der Control Unit durchführen (aus-/einschalten).
- Hardware-Reset durchführen (Taste RESET, p0972).

A01100 CU: Speicherkarte gezogen

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Speicherkarte (nichtflüchtiger Speicher) wurde während des Betriebs gezogen.

Achtung:

Die Speicherkarte darf nicht unter Spannung gezogen oder gesteckt werden.

Abhilfe: - Antriebssystem ausschalten.
- Die gezogene und zur Anlage passende Speicherkarte wieder stecken.
- Antriebssystem wieder einschalten.

F01105 (A) CU: Speicher nicht ausreichend

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS1

Quittierung: POWER ON

Ursache: Auf dieser Control Unit sind zu viele Datensätze konfiguriert.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe: - Anzahl der Datensätze reduzieren.

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F01105 (A) CU: Speicher nicht ausreichend

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS1

Quittierung: POWER ON

Ursache: Auf dieser Control Unit sind zu viele Funktionen konfiguriert (z. B. zu viele Antriebe, Funktionsmodule, Datensätze, OA-Applikationen, Bausteine, usw.).

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe: - Konfiguration auf dieser Control Unit ändern (z. B. weniger Antriebe, Funktionsmodule, Datensätze, OA-Applikationen, Bausteine, usw.).
- Weitere Control Unit einsetzen.

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F01107 Speichern auf Speicherkarte fehlgeschlagen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Ein Speichervorgang auf die Speicherkarte konnte nicht erfolgreich durchgeführt werden.
- Speicherkarte ist defekt.
- Speicherkarte hat nicht ausreichend Speicherplatz.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
1: Datei auf RAM kann nicht geöffnet werden.
2: Datei auf RAM kann nicht gelesen werden.
3: Neues Verzeichnis auf der Speicherkarte kann nicht angelegt werden.
4: Neue Datei auf der Speicherkarte kann nicht angelegt werden.
5: Neue Datei auf der Speicherkarte kann nicht geschrieben werden.
Abhilfe:
- Speichern erneut versuchen.
- Speicherkarte oder Control Unit tauschen.

F01107 CU: Speichern in nichtflüchtigen Speicher fehlgeschlagen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Ein Speichervorgang in den nichtflüchtigen Speicher konnte nicht erfolgreich durchgeführt werden.
- Nichtflüchtiger Speicher defekt.
- Nichtflüchtiger Speicher hat nicht ausreichend Speicherplatz.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:
- Speichern erneut versuchen.
- Speicherkarte oder Control Unit tauschen.

F01110 CU: Mehr als ein SINAMICS G an einer Control Unit

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es werden mehr als ein Leistungsteil vom Typ SINAMICS G mit der Control Unit betrieben.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nummer des zweiten Antriebs mit Leistungsteil vom Typ SINAMICS G.
Abhilfe: Es ist nur der Betrieb von einem Antrieb des Typs SINAMICS G erlaubt.

F01111 CU: Mischbetrieb von Antriebsgeräten unzulässig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: An einer Control Unit werden unzulässigerweise verschiedene Antriebsgeräte betrieben:
- SINAMICS S zusammen mit SINAMICS G
- SINAMICS S zusammen mit SINAMICS S Value oder Combi
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nummer des ersten Antriebsobjekts mit abweichendem Leistungsteiltyp.
Abhilfe: Nur Leistungsgeräte eines Antriebstyps an einer Control Unit betreiben.

F01112 CU: Leistungsteil unzulässig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Das angeschlossene Leistungsteil kann nicht zusammen mit dieser Control Unit betrieben werden.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 1: Leistungsteil wird nicht unterstützt (z. B. PM340).
Abhilfe: Unzulässiges Leistungsteil gegen zulässige Komponente austauschen.

F01112 CU: Leistungsteil unzulässig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Das angeschlossene Leistungsteil kann nicht zusammen mit dieser Control Unit betrieben werden.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 1: Leistungsteil wird nicht unterstützt (z. B. PM240).
 2: DC/AC-Leistungsteil an CU310 unzulässig.
 3: Leistungsteil (S120M) nicht für Vektorregelung zugelassen.
Abhilfe: Unzulässiges Leistungsteil gegen zulässige Komponente austauschen.

F01120 (A) Initialisierung Klemmen fehlgeschlagen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2)
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Bei der Initialisierung der Klemmenfunktionen ist ein interner Softwarefehler aufgetreten.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:
 - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Firmware auf neuere Version hochrüsten.
 - Hotline kontaktieren.
 - Control Unit austauschen.
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F01122 (A) Frequenz am Messtastereingang zu hoch

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Frequenz der Pulse am Messtastereingang ist zu hoch.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 1: DI/DO 9 (X122.8)
 2: DI/DO 10 (X122.10)
 4: DI/DO 11 (X122.11)
 8: DI/DO 13 (X132.8)
 16: DI/DO 14 (X132.10)
 32: DI/DO 15 (X132.11)
 64: DI/DO 8 (X122.7)
 128: DI/DO 12 (X132.7)
Abhilfe: Die Frequenz der Pulse am Messtastereingang erniedrigen.
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F01150	CU: Anzahl Instanzen eines Antriebsobjektyps überschritten
Meldungswert:	Antriebsobjektyp: %1, Anzahl erlaubt: %2, Anzahl aktuell: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die maximal zulässige Anzahl von Instanzen eines Antriebsobjektyps wurde überschritten. Antriebsobjektyp: Antriebsobjektyp (p0107), bei dem die maximal zulässige Anzahl der Instanzen überschritten wurde. Anzahl erlaubt: Maximal zulässige Anzahl Instanzen für diesen Antriebsobjektyp. Anzahl aktuell: Aktuelle Anzahl Instanzen für diesen Antriebsobjektyp. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: ddccbbaa hex: aa = Antriebsobjektyp, bb = Anzahl erlaubt, cc = Anzahl aktuell, dd = Ohne Bedeutung
Abhilfe:	- Gerät ausschalten. - Anzahl der Instanzen eines Antriebsobjektyps durch Reduzierung der gesteckten Komponenten geeignet einschränken. - Inbetriebnahme erneut durchführen.
F01151	CU: Anzahl Antriebsobjekte einer Kategorie überschritten
Meldungswert:	Antriebsobjektkategorie: %1, Anzahl erlaubt: %2, Anzahl aktuell: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die maximal zulässige Anzahl von Antriebsobjekten einer Kategorie wurde überschritten. Antriebsobjektkategorie: Antriebsobjektkategorie, bei der die maximal zulässige Anzahl der Antriebsobjekte überschritten wurde. Anzahl erlaubt: Maximal zulässige Anzahl für diese Antriebsobjektkategorie. Anzahl aktuell: Aktuelle Anzahl für diese Antriebsobjektkategorie. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: ddccbbaa hex: aa = Antriebsobjektkategorie, bb = Anzahl erlaubt, cc = Anzahl aktuell, dd = Ohne Bedeutung
Abhilfe:	- Gerät ausschalten. - Anzahl Antriebsobjekte der angegebenen Kategorie durch Reduzierung der gesteckten Komponenten geeignet einschränken. - Inbetriebnahme erneut durchführen.
F01200	CU: Zeitscheibenmanagement Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Ein Fehler bei der Zeitscheibenverwaltung ist aufgetreten. Eventuell sind die Abtastzeiten unzulässig eingestellt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 998: Zu viele Zeitscheiben wurden durch OA belegt (z. B. DCC). 999: Zu viele Zeitscheiben wurden durch das Grundsystem belegt. Eventuell wurden zu viele unterschiedliche Abtastzeiten eingestellt. Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Einstellung der Abtastzeiten überprüfen (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511). - Hotline kontaktieren.

F01205 CU: Zeitscheibenüberlauf

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON
Ursache: Die Rechenzeit reicht nicht aus.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: Hotline kontaktieren.

F01205 CU: Zeitscheibenüberlauf

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON
Ursache: Die Rechenzeit für die bestehende Topologie reicht nicht aus.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: - Anzahl der Antriebe vermindern.
 - Abtastzeiten vergrößern.

F01221 CU: Basistakt zu klein

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Regelung/Überwachung kann ihren vorgesehenen Takt nicht einhalten.
 Die Laufzeit der Regelung/Überwachung ist für den vorgesehenen Takt zu lang oder die im System verbleibende Rechenzeit reicht für die Regelung/Überwachung nicht aus.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: Basistakt der DRIVE-CLiQ-Kommunikation erhöhen.

F01250 CU: CU-EEPROM Read-Only-Daten fehlerhaft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE (AUS2)
Quittierung: POWER ON
Ursache: Fehler beim Lesen der Read-Only-Daten des EEPROM auf der Control Unit.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: - POWER ON durchführen.
 - Control Unit austauschen.

A01251 CU: CU-EEPROM Read-Write-Daten fehlerhaft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Fehler beim Lesen der Read-Write-Daten des EEPROM auf der Control Unit.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe: Bei Warnwert r2124 < 256 gilt:
 - POWER ON durchführen.
 - Control Unit austauschen.

Bei Warnwert r2124 \geq 256 gilt:
 - Störspeicher löschen (p0952 = 0).
 - Control Unit austauschen.

A01251	CU: CU-EEPROM Read-Write-Daten fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Fehler beim Lesen der Read-Write-Daten des EEPROM auf der Control Unit. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Bei Warnwert r2124 < 256 gilt: - POWER ON durchführen. - Control Unit austauschen. Bei Warnwert r2124 \geq 256 gilt: - Beim Antriebsobjekt mit dieser Warnung den Störspeicher löschen (p0952 = 0). - Alternativ den Störspeicher aller Antriebsobjekte löschen (p2147 = 1). - Control Unit austauschen.

F01255	CU: Option Board EEPROM Read-Only-Daten fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS2)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Fehler beim Lesen der Read-Only-Daten des EEPROM auf dem Option Board. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen. - Control Unit austauschen.

A01256	CU: Option Board EEPROM Read-Write-Daten fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Fehler beim Lesen der Read-Write-Daten des EEPROM auf dem Option Board. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen. - Control Unit austauschen.

F01303	DRIVE-CLiQ-Komponente unterstützt angeforderte Funktion nicht
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Eine von der Control Unit angeforderte Funktion wird von einer DRIVE-CLiQ-Komponente nicht unterstützt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Die Komponente unterstützt das Deaktivieren nicht. 101: Das Motor Module unterstützt keinen internen Ankerkurzschluss. 102: Das Motor Module unterstützt das Deaktivieren nicht. 201: Das Sensor Module unterstützt keine Istwertinvertierung (p0410.0 = 1) bei Verwendung eines Hallsensors (p0404.6 = 1) für die Kommutierung. 202: Das Sensor Module unterstützt kein Parken/Entparken. 203: Das Sensor Module unterstützt das Deaktivieren nicht. 204: Die Firmware dieses Terminal Modules 15 (TM15) unterstützt nicht die Anwendung TM15DI/DO. 205: Das Sensor Module unterstützt die gewählte Temperatúrauswertung nicht (r0458).

206: Die Firmware dieses Terminal Modules TM41/TM31/TM15 weist eine zu alte Firmware auf. Für störungsfreien Betrieb ist eine Hochrüstung der Firmware zwingend erforderlich.
 207: Das Leistungsteil mit dieser Hardware-Version unterstützt den Betrieb mit Geräte-Anschlussspannung kleiner 380 V nicht.
 208: Das Sensor Module unterstützt die Abwahl der Kommutierung mit Nullmarke (über p0430.23) nicht.
 211: Das Sensor Module unterstützt Einspurgeber nicht (r0459.10).
 212: Das Sensor Module unterstützt LVDT-Sensoren nicht (p4677.0).
 213: Das Sensor Module unterstützt den Kennlinientyp nicht (p4662).
Abhilfe: Firmware der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente hochrüsten.
 Zu Störwert = 205:
 Die Parameter p0600 bzw. p0601 prüfen und gegebenenfalls anpassen.
 Zu Störwert = 207:
 Die Leistungsteil tauschen oder gegebenenfalls die Geräte-Anschlussspannung größer einstellen (p0210).
 Zu Störwert = 208:
 Parameter p0430.23 prüfen und gegebenenfalls zurücksetzen.

A01304 (F)	Firmware-Version von DRIVE-CLiQ-Komponente nicht aktuell
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Im nichtflüchtigen Speicher befindet sich eine neuere Firmware-Version als in der angeschlossenen DRIVE-CLiQ-Komponente. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente.
Abhilfe:	Firmware-Update durchführen (p7828, p7829 bzw. Inbetriebnahme-Software).
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT

F01305	Topologie: Komponentennummer fehlt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Komponentennummer aus der Topologie wurde nicht parametrier (p0121 (für Leistungsteil, siehe p0107), p0131 (für Servo-/Vektorantriebe, siehe p0107), p0141, p0151, p0161). Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Datensatznummer. Hinweis: Die Störung tritt auch auf, wenn Drehzahlgeber projiziert wurden (p0187 ... p0189), jedoch keine Komponentennummer dafür existieren. Der Störwert beinhaltet in diesem Fall die Antriebsdatensatznummer zuzüglich 100 * Gebernummer (z. B. 3xx, wenn für den dritten Geber (p0189) keine Komponentennummer in p0141 eingetragen ist). Siehe auch: p0142 (Geber Komponentennummer), p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer)
Abhilfe:	Fehlende Komponentennummer eintragen oder Komponente entfernen und Inbetriebnahme erneut starten. Siehe auch: p0142 (Geber Komponentennummer), p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer)

A01306	Firmware-Update bei DRIVE-CLiQ-Komponente läuft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Firmware-Update zu mindestens einer DRIVE-CLiQ-Komponente ist aktiv. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer der DRIVE-CLiQ-Komponente.
Abhilfe:	Keine notwendig. Diese Warnung verschwindet automatisch nach Abschluss der Firmware-Updates.

A01314	Topologie: Komponente darf nicht vorhanden sein
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei einer Komponente ist "deaktivieren und nicht vorhanden" eingestellt und diese Komponente ist trotzdem in der Topologie vorhanden. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: aa = Komponentennummer bb = Komponentenklasse der Komponente cc = Anschlussnummer Hinweis: Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.
Abhilfe:	- Die entsprechende Komponente entfernen. - Die Einstellung "deaktivieren und nicht vorhanden" ändern. Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich). Siehe auch: p0165 (Filtermodul aktivieren/deaktivieren)
A01315	Antriebsobjekt nicht betriebsfähig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei dem betreffenden aktiven Antriebsobjekt fehlt mindestens eine aktivierte Komponente. Hinweis: Alle anderen aktiven und betriebsfähigen Antriebsobjekte können sich im Zustand "RUN" befinden.
Abhilfe:	Die Warnung verschwindet automatisch wieder bei folgenden Handlungen: - Betroffenes Antriebsobjekt deaktivieren (p0105 = 0). - Betroffene Komponente deaktivieren (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0). - Betroffene Komponente wieder zustecken. Siehe auch: p0165 (Filtermodul aktivieren/deaktivieren)
A01316	Antriebsobjekt inaktiv und wieder betriebsfähig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Wenn durch Zustecken einer Komponente der Solltopologie ein inaktives nicht betriebsfähiges Antriebsobjekt wieder betriebsfähig wird. Der zugehörige Parameter der Komponente steht in diesem Fall auf "aktivieren" (p0125, p0145, p0155, p0165). Hinweis: Dies ist die einzige Meldung, die bei einem deaktivierten Antriebsobjekt angezeigt wird.
Abhilfe:	Die Warnung verschwindet automatisch wieder bei folgenden Handlungen: - Betroffenes Antriebsobjekt aktivieren (p0105 = 1). - Betroffene Komponente wieder abziehen.
A01317 (N)	Deaktivierte Komponente wieder vorhanden
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Wenn eine Komponente der Solltopologie bei einem aktiven Antriebsobjekt zugesteckt wird und der zugehörige Parameter der Komponente auf "deaktivieren" steht (p0125, p0145, p0155, p0165). Hinweis: Dies ist die einzige Meldung, die bei einer deaktivierten Komponente angezeigt wird.

Abhilfe: Die Warnung verschwindet automatisch wieder bei folgenden Handlungen:
 - Betroffene Komponente aktivieren (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
 - Betroffene Komponente wieder abziehen.
 Siehe auch: p0165 (Filtermodul aktivieren/deaktivieren)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A01318 BICO: Aufgelöste Verschaltungen vorhanden

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Diese Warnung wird in folgenden Fällen ausgegeben:
 - Ein inaktives/nicht betriebsbereites Antriebsobjekt ist wieder aktiv/betriebsbereit.
 - Die Liste der BI/CI-Parameter ist nicht leer (r9498[0...29], r9499[0...29]).
 - Die in der Liste der BI/CI-Parameter gespeicherten BICO-Verschaltungen wurden tatsächlich geändert (r9498[0...29], r9499[0...29]).

Abhilfe: Warnung zurücksetzen:
 - p9496 = 1 oder 2 setzen.
 oder
 - Antriebsobjekt wieder deaktivieren.

A01319 Zugesteckte Komponente nicht initialisiert

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Für mindestens eine zugesteckte Komponente ist eine Initialisierung notwendig.
 Dies ist nur möglich, wenn auf allen Antriebsobjekten die Impulssperre aktiv ist.

Abhilfe: Impulssperre für alle Antriebsobjekte aktivieren.

A01320 Topologie: Antriebsobjektnummer fehlt in Konfiguration

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: In p0978 fehlt eine Antriebsobjektnummer.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Index von p0101, unter dem die fehlende Antriebsobjektnummer ermittelt werden kann.

Abhilfe: Setzen Sie p0009 = 1 und verändern Sie p0978:
 Regeln:
 - p0978 muss alle Antriebsobjektnummern beinhalten (p0101).
 - Es darf sich keine Antriebsobjektnummer wiederholen.
 - Durch Eingabe einer 0 werden die Antriebsobjekte mit PZD von denen ohne getrennt.
 - Es sind nur 2 Teillisten erlaubt. Nach der zweiten 0 müssen alle Werte 0 sein.
 - Dummy Antriebsobjektnummern (255) sind nur in der ersten Teilliste erlaubt.

A01321 Topologie: Antriebsobjektnummer existiert nicht in Konfiguration

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Der p0978 beinhaltet eine nicht existierende Antriebsobjektnummer.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Index von p0978, unter dem die Antriebsobjektnummer ermittelt werden kann.

Abhilfe: Setzen Sie p0009 = 1 und verändern Sie p0978:
Regeln:
- p0978 muss alle Antriebsobjektnummern beinhalten (p0101).
- Es darf sich keine Antriebsobjektnummer wiederholen.
- Durch Eingabe einer 0 werden die Antriebsobjekte mit PZD von denen ohne getrennt.
- Es sind nur 2 Teillisten erlaubt. Nach der zweiten 0 müssen alle Werte 0 sein.
- Dummy Antriebsobjektnummern (255) sind nur in der ersten Teilliste erlaubt.

A01322 Topologie: Antriebsobjektnummer zweimal in Konfiguration vorhanden

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: In p0978 ist eine Antriebsobjektnummer mehr als ein Mal vorhanden.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Index von p0978, unter dem sich die betroffene Antriebsobjektnummer befindet.

Abhilfe: Parameter p0009 = 1 setzen und p0978 verändern:
Regeln:
- p0978 muss alle Antriebsobjektnummern beinhalten (p0101).
- Es darf sich keine Antriebsobjektnummer wiederholen.
- Durch Eingabe einer 0 werden die Antriebsobjekte mit PZD von denen ohne getrennt.
- Es sind nur 2 Teillisten erlaubt. Nach der zweiten 0 müssen alle Werte 0 sein.
- Dummy Antriebsobjektnummern (255) sind nur in der ersten Teilliste erlaubt.

A01323 Topologie: Mehr als zwei Teillisten angelegt

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: In p0978 sind Teillisten mehr als zwei Mal vorhanden. Nach der zweiten 0 müssen alle 0 sein.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Index von p0978, unter dem sich der nicht erlaubte Wert befindet.

Abhilfe: Setzen Sie p0009 = 1 und verändern Sie p0978:
Regeln:
- p0978 muss alle Antriebsobjektnummern beinhalten (p0101).
- Es darf sich keine Antriebsobjektnummer wiederholen.
- Durch Eingabe einer 0 werden die Antriebsobjekte mit PZD von denen ohne getrennt.
- Es sind nur 2 Teillisten erlaubt. Nach der zweiten 0 müssen alle Werte 0 sein.
- Dummy Antriebsobjektnummern (255) sind nur in der ersten Teilliste erlaubt.

A01324 Topologie: Dummy Antriebsobjektnummer falsch angelegt

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: In p0978 sind Dummy Antriebsobjektnummern (255) nur in der ersten Teilliste erlaubt.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Index von p0978, unter dem sich der nicht erlaubte Wert befindet.

Abhilfe: Setzen Sie p0009 = 1 und verändern Sie p0978:
Regeln:
- p0978 muss alle Antriebsobjektnummern beinhalten (p0101).
- Es darf sich keine Antriebsobjektnummer wiederholen.
- Durch Eingabe einer 0 werden die Antriebsobjekte mit PZD von denen ohne getrennt.
- Es sind nur 2 Teillisten erlaubt. Nach der zweiten 0 müssen alle Werte 0 sein.
- Dummy Antriebsobjektnummern (255) sind nur in der ersten Teilliste erlaubt.

F01325	Topologie: Komponentenummer nicht in Solltopologie enthalten
Meldungswert:	Komponentenummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die in einem Parameter (z. B. p0121, p0131, ...) konfigurierte Komponente ist nicht in der Solltopologie enthalten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Projektierte Komponentenummer, die nicht in der Solltopologie enthalten ist.
Abhilfe:	Konsistenz von Topologie und DO-Projektierung herstellen.
A01330	Topologie: Schnellenbetriebsnahme nicht möglich
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Zusatzinformation: %2, Vorl. Komponentenummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Eine Schnellenbetriebsnahme kann nicht durchgeführt werden. Die vorhandene Isttopologie erfüllt nicht die notwendigen Anforderungen.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ccccbaa hex: cccc = Vorläufige Komponentenummer, bb = Zusatzinformation, aa = Fehlerursache aa = 01 hex = 1 dez: Bei einer Komponente wurden nicht zulässige Verbindungen erkannt. - bb = 01 hex = 1 dez: Bei einem Motor Module wurde mehr als ein Motor mit DRIVE-CLiQ erkannt. - bb = 02 hex = 2 dez: Bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ ist die DRIVE-CLiQ-Leitung nicht an ein Motor Module angeschlossen. aa = 02 hex = 2 dez: Die Topologie enthält zu viele Komponenten eines Typs. - bb = 01 hex = 1 dez: Mehr als eine Master Control Unit vorhanden. - bb = 02 hex = 2 dez: Mehr als 1 Einspeisung vorhanden (8 bei Parallelschaltung). - bb = 03 hex = 3 dez: Mehr als 10 Motor Modules vorhanden (8 bei Parallelschaltung). - bb = 04 hex = 4 dez: Mehr als 9 Geber vorhanden. - bb = 05 hex = 5 dez: Mehr als 8 Terminal Modules vorhanden. - bb = 07 hex = 7 dez: Komponententyp unbekannt. - bb = 08 hex = 8 dez: Mehr als 6 Drive-Slaves vorhanden. - bb = 09 hex = 9 dez: Anschluss eines Drive-Slaves nicht erlaubt. - bb = 0a hex = 10 dez: Kein Drive-Master vorhanden. - bb = 0b hex = 11 dez: Mehr als ein Motor mit DRIVE-CLiQ bei Parallelschaltung vorhanden. - bb = 0c hex = 12 dez: Unterschiedliche Leistungsteile bei Parallelschaltung vorhanden. - cccc: Nicht verwendet. aa = 03 hex = 3 dez: An einer DRIVE-CLiQ-Buchse der Control Unit sind mehr als 16 Komponenten angeschlossen. - bb = 0, 1, 2, 3 bedeutet z. B. erkannt an DRIVE-CLiQ-Buchse X100, X101, X102, X103. - cccc: Nicht verwendet. aa = 04 hex = 4 dez: Die Anzahl der hintereinander geschalteten Komponenten ist größer als 125. - bb: Nicht verwendet. - cccc = Vorläufige Komponentenummer der ersten gefundenen und zum Fehler führenden Komponente. aa = 05 hex = 5 dez: Die Komponente ist nicht für SERVO zulässig. - bb = 01 hex = 1 dez: SINAMICS G vorhanden. - bb = 02 hex = 2 dez: Chassis vorhanden. - cccc = Vorläufige Komponentenummer der ersten gefundenen und zum Fehler führenden Komponente. aa = 06 hex = 6 dez: Bei einer Komponente wurden nicht zulässige EEPROM-Daten erkannt. Diese müssen vor dem weiteren Hochlauf korrigiert werden. - bb = 01 hex = 1 dez: Die Bestellnummer (MLFB) des getauschten Leistungsteils enthält Platzhalter. Die Platzhalter (*) müssen durch korrekte Zeichen ersetzt werden. - cccc = Vorläufige Komponentenummer der Komponente mit unzulässigen EEPROM-Daten.</p>

aa = 07 hex = 7 dez:

Die Isttopologie enthält eine unzulässige Kombination von Komponenten.

- bb = 01 hex = 1 dez: Active Line Module (ALM) und Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dez: Active Line Module (ALM) und Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dez: SIMOTION-Steuerung (z. B. SIMOTION D445) und SINUMERIK-Komponente (z. B. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dez: SINUMERIK-Steuerung (z. B. SINUMERIK 730.net) und SIMOTION-Komponente (z. B. CX32).
- cccc: Nicht verwendet.

Hinweis:

Anschlusstyp und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.

Abhilfe:

- Anpassen der Isttopologie an die zulässigen Anforderungen.
- Inbetriebnahme über Inbetriebnahme-Software durchführen.
- Bei Motoren mit DRIVE-CLiQ die Leistungs- und DRIVE-CLiQ-Leitung an demselben Motor Module anschließen (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ an X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ von Motor 1 (X1) an X202, von Motor 2 (X2) an X203).

Zu aa = 06 hex = 6 dez und bb = 01 hex = 1 dez:

Die Bestellnummer durch Inbetriebnahme über Inbetriebnahme-Software korrigieren.

A01331

Topologie: Mindestens eine Komponente keinem Antriebsobjekt zugeordnet

Meldungswert:

Komponentennummer: %1

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

KEINE

Ursache:

Mindestens eine Komponente ist keinem Antriebsobjekt zugeordnet.

- Bei der Inbetriebnahme konnte eine Komponente nicht automatisch einem Antriebsobjekt zugeordnet werden.
- Die Parameter für die Datensätze sind nicht korrekt eingestellt.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Komponentennummer der nicht zugeordneten Komponente.

Abhilfe:

Diese Komponente einem Antriebsobjekt zuordnen.

Die Parameter für die Datensätze überprüfen.

Beispiele:

- Leistungsteil (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Geberschnittstelle (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Geber (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

F01340

Topologie: Zu viele Komponenten an einem Strang

Meldungswert:

Komponentennummer oder Anschlussnummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Für den eingestellten Kommunikationstakt sind zu viele DRIVE-CLiQ-Komponenten an einem Strang der Control Unit angeschlossen.

Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):

xyy hex: x = Fehlerursache, yy = Komponentennummer oder Anschlussnummer.

1yy:

Der Kommunikationstakt des DRIVE-CLiQ-Anschlusses auf der Control Unit reicht nicht für alle Lesetransfers.

2yy:

Der Kommunikationstakt des DRIVE-CLiQ-Anschlusses auf der Control Unit reicht nicht für alle Schreibtransfers.

3yy:

Die zyklische Kommunikation ist ausgelastet.

4yy:

Der DRIVE-CLiQ-Zyklus beginnt vor dem frühesten Ende der Applikation. Eine zusätzliche Totzeit in der Regelung ist unausweichlich. Mit Lebenszeichenfehlern ist zu rechnen.

Die Bedingungen für den Betrieb mit einer Stromreglerabtastzeit von 31.25 µs sind nicht eingehalten.

5yy:

Interner Pufferüberlauf bei Nutzdaten einer DRIVE-CLiQ-Verbindung.

6yy:

Interner Pufferüberlauf bei Empfangsdaten einer DRIVE-CLiQ-Verbindung.

7yy:

Interner Pufferüberlauf bei Sendedaten einer DRIVE-CLiQ-Verbindung.

8yy:

Die Komponententakte lassen sich nicht miteinander kombinieren.

900:

Das kleinste gemeinsame Vielfache der Takte im System ist zu groß, um ermittelt werden zu können.

901:

Das kleinste gemeinsame Vielfache der Takte im System lässt sich mit der Hardware nicht erzeugen.

Abhilfe:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen.

- Die Anzahl der Komponenten des betroffenen DRIVE-CLiQ-Strangs reduzieren und diese auf weitere DRIVE-CLiQ-Buchsen der Control Unit verteilen. Damit verteilt sich die Kommunikation gleichmäßig über mehrere Stränge.

Zu Störwert = 1yy - 4yy zusätzlich:

- Abtastzeiten erhöhen (p0112, p0115, p4099). Bei DCC oder FBLOCKS gegebenenfalls die Zuordnung der Ablaufgruppe (p21000, p20000) so ändern, dass die Abtastzeit vergrößert wird (r21001, r20001).

- Anzahl der zyklisch gerechneten Bausteine (DCC) bzw. Funktionsblöcke (FBLOCKS) gegebenenfalls reduzieren.

- Funktionsmodule reduzieren (r0108).

- Die Bedingungen für den Betrieb mit einer Stromreglerabtastzeit von 31.25 µs herstellen (am DRIVE-CLiQ-Strang mit dieser Abtastzeit nur Motor Module und Sensor Module betreiben und nur ein zugelassenes Sensor Module verwenden (z. B. SMC20, d. h. an letzter Stelle der Bestellnummer ist eine 3)).

- Bei einer NX ist das entsprechende Sensor Module für ein eventuell vorhandenes zweites Messsystem an einer freien DRIVE-CLiQ-Buchse der NX anzuschließen.

Zu Störwert = 8yy zusätzlich:

- Die Takteinstellungen (p0112, p0115, p4099) überprüfen. Takte an einem DRIVE-CLiQ-Strang müssen glatte Vielfache voneinander sein. Als Takt an einem Strang gelten alle Takte aller Antriebsobjekte in den vorgenannten Parametern, die Komponenten an dem betreffenden Strang haben.

Zu Störwert = 9yy zusätzlich:

- Die Takteinstellungen (p0112, p0115, p4099) überprüfen. Je geringer der numerische Wertunterschied zweier Takte ist, desto größer wird das kleinste gemeinsame Vielfache. Dieses Verhalten wirkt sich umso stärker aus, je größer die numerischen Werte der Takte sind.

F01341

Topologie: Maximale Anzahl DRIVE-CLiQ-Komponenten überschritten

Meldungswert:

-

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

In der Isttopologie werden zu viele DRIVE-CLiQ-Komponenten festgestellt.

Hinweis:

Die Impulsfreigabe wird zurückgenommen und verhindert.

Abhilfe:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen.

- Die Anzahl der Komponenten des betroffenen DRIVE-CLiQ-Strangs reduzieren, um das maximale Mengengerüst einzuhalten.

F01354

Topologie: Isttopologie weist unzulässige Komponente auf

Meldungswert:

Fehlerursache: %1, Komponentennummer: %2

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

AUS2

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Die Isttopologie weist mindestens eine unzulässige Komponente auf.

Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):

yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Ursache.

xx = 1: Komponente an dieser Control Unit nicht zulässig.

xx = 2: Komponente in Kombination mit anderer Komponente nicht zulässig.

Hinweis:

Die Impulsfreigabe wird verhindert.

Abhilfe:

Unzulässige Komponenten entfernen und das System neu starten.

F01355	Topologie: Isttopologie geändert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Geräte-Solltopologie (p0099) entspricht nicht der Geräte-Isttopologie (r0098). Der Fehler tritt nur auf, wenn die Inbetriebnahme der Topologie über den geräteinternen Automatismus und nicht mit Hilfe der Inbetriebnahme-Software durchgeführt wurde. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Es stehen folgende Abhilfemaßnahmen zur Auswahl, wenn keine Fehler in der Topologieerkennung selbst aufgetreten sind: Falls die Inbetriebnahme noch nicht abgeschlossen ist: - Automatische Selbstinbetriebnahme durchführen (ausgehend von p0009 = 1). Allgemein: p0099 = r0098 setzen, p0009 = 0 setzen: Dies führt bei vorhandenen Motor Modules zur automatischen Generierung von Servoantrieben (p0107). Generierung von Servoantrieben: p0097 = 1 setzen, p0009 = 0 setzen. Generierung von Vektorantrieben: p0097 = 2 setzen, p0009 = 0 setzen. Generierung von Vektorantrieben mit Parallelschaltung: p0097 = 12 setzen, p0009 = 0 setzen. Um Konfigurationen in p0108 einzustellen, kann vor dem Setzen p0009 = 0 zunächst p0009 = 2 gesetzt und p0108 geändert werden. Der Index entspricht dem Antriebsobjekt (p0107). Falls die Inbetriebnahme bereits abgeschlossen ist: - Ursprüngliche Verdrahtung wieder herstellen und Control Unit erneut an Spannung legen. - Werkseinstellung für das gesamte Gerät (alle Antriebe) durchführen und automatische Selbstinbetriebnahme erneut ermöglichen. - Geräteparametrierung passend zur Verdrahtung ändern (nur über Inbetriebnahme-Software möglich). Achtung: Topologieänderungen, die zur Generierung dieses Fehlers führen, können nicht über den geräteinternen Automatismus übernommen werden, sondern müssen über die Inbetriebnahme-Software und Parameter-Download übermittelt werden. Der geräteinterne Automatismus ermöglicht lediglich das Arbeiten mit konstanter Topologie. Ansonsten gehen bei Topologieänderungen alle bisherigen Parametrierungen durch Werkseinstellung verloren.
F01356	Topologie: Defekte DRIVE-CLiQ-Komponente vorhanden
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Komponentenummer: %2, Anschlussnummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Isttopologie weist mindestens eine defekte DRIVE-CLiQ-Komponente auf. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): zzyyxx hex: zz = Anschlussnummer der Komponente, an der die defekte Komponente angeschlossen ist yy = Komponentenummer der Komponente, an der die defekte Komponente angeschlossen ist xx = Fehlerursache xx = 1: Komponente an dieser Control Unit nicht zulässig. xx = 2: Komponente mit Kommunikationsdefekt. Hinweis: Die Impulsfreigabe wird zurückgenommen und verhindert.
Abhilfe:	Defekte Komponente austauschen und das System neu starten.
F01357	Topologie: Zwei Control Units am DRIVE-CLiQ-Strang festgestellt
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Anschlussnummer: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT

Ursache:	In der Isttopologie sind 2 Control Units über DRIVE-CLiQ miteinander verbunden. Dies ist nicht erlaubt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyxx hex: yy = Anschlussnummer der Control Unit, an der die zweite Control Unit angeschlossen ist xx = Komponentenummer der Control Unit, an der die zweite Control Unit angeschlossen ist Hinweis: Die Impulsfreigabe wird zurückgenommen und verhindert.
Abhilfe:	- Zweite Control Unit entfernen und das System neu starten. - Bei der Komponente DRIVE-CLiQ Extension die Hybridleitung (IN/OUT) vertauschen.

A01358	Topologie: Strangabschluss nicht vorhanden
Meldungswert:	CU Anschlussnummer: %1, Komponentenummer: %2, Anschlussnummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Mindestens ein Strang mit dezentralen Antrieben ist nicht abgeschlossen. Der letzte Teilnehmer am Strang muss mit einem Strangabschlusstecker abgeschlossen werden. Damit wird die Schutzart der dezentralen Antriebe sichergestellt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): zzyyxx hex: zz = Anschlussnummer des dezentralen Antriebs mit fehlendem Abschlusstecker yy = Komponentenummer xx = CU Anschlussnummer
Abhilfe:	Den Strangabschlusstecker beim letzten dezentralen Antrieb montieren.

F01359	Topologie: DRIVE-CLiQ-Performance nicht ausreichend
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Performance reicht an einem Strang nicht aus, um eine gesteckte Komponente zu erkennen. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Komponenten auf mehrere DRIVE-CLiQ-Stränge verteilen. Hinweis: Bei dieser Topologie keine Komponenten im Betrieb ziehen und stecken.

F01360	Topologie: Isttopologie unzulässig
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Vorl. Komponentenummer: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die erkannte Isttopologie ist unzulässig. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): ccccbbaa hex: cccc = Vorläufige Komponentenummer, bb = Ohne Bedeutung, aa = Fehlerursache aa = 01 hex = 1 dez: Es wurden zu viele Komponenten an der Control Unit festgestellt. Maximal sind 199 Komponenten zulässig. aa = 02 hex = 2 dez: Der Komponententyp einer Komponente ist nicht bekannt. aa = 03 hex = 3 dez: Die Kombination aus ALM und BLM ist nicht erlaubt. aa = 04 hex = 4 dez: Die Kombination aus ALM und SLM ist nicht erlaubt. aa = 05 hex = 5 dez: Die Kombination aus BLM und SLM ist nicht erlaubt. aa = 06 hex = 6 dez: Eine CX32 wurde nicht direkt an eine zugelassene Control Unit angeschlossen.

aa = 07 hex = 7 dez:

Eine NX10 oder NX15 wurde nicht direkt an eine zugelassene Control Unit angeschlossen.

aa = 08 hex = 8 dez:

Es wurde eine Komponente an eine dafür nicht zugelassene Control Unit angeschlossen.

aa = 09 hex = 9 dez:

Es wurde eine Komponente an eine Control Unit mit veralteter Firmware angeschlossen.

aa = 0A hex = 10 dez:

Zuviele Komponenten eines bestimmten Typs erkannt.

aa = 0B hex = 11 dez:

Zuviele Komponenten eines bestimmten Typs an einem einzelnen Strang erkannt.

Hinweis:

Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.

Abhilfe:

Zu Fehlerursache = 1:

Konfiguration ändern. Weniger als 199 Komponenten mit der Control Unit verbinden.

Zu Fehlerursache = 2:

Die Komponente mit unbekanntem Komponententyp entfernen.

Zu Fehlerursache = 3, 4, 5:

Eine gültige Kombination herstellen.

Zu Fehlerursache = 6, 7:

Die Erweiterungsbaugruppe direkt an einer zugelassenen Control Unit anschließen.

Zu Fehlerursache = 8:

Komponente entfernen bzw. eine zulässige Komponente verwenden.

Zu Fehlerursache = 9:

Firmware der Control Unit auf neuere Version hochrüsten.

Zu Fehlerursache = 10, 11:

Anzahl der Komponenten reduzieren.

A01361**Topologie: Isttopologie enthält SINUMERIK und SIMOTION Komponenten**

Meldungswert:

%1

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

KEINE

Ursache:

Die erkannte Isttopologie enthält SINUMERIK- und SIMOTION-Komponenten.

Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.

Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):

ddccbbaa hex: cc = Fehlerursache, bb = Komponentenklasse der Isttopologie, aa = Komponentenummer der Komponente

cc = 01 hex = 1 dez:

Eine NX10 oder NX15 wurde an einer SIMOTION-Steuerung angeschlossen.

cc = 02 hex = 2 dez:

Eine CX32 wurde an einer SINUMERIK-Steuerung angeschlossen.

Abhilfe:

Zu Warnwert = 1:

Alle NX10 oder NX15 durch eine CX32 ersetzen.

Zu Warnwert = 2:

Alle CX32 durch eine NX10 oder NX15 ersetzen.

A01362**Topologie: Topologieregel nicht eingehalten**

Meldungswert:

%1

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

KEINE

Ursache:

Es wurde mindestens eine Topologieregel für den SINAMICS S120 Combi nicht eingehalten.

Im Fehlerfall wird der Hochlauf des Antriebssystems angehalten und die Antriebsregelung nicht freigegeben.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Der Warnwert gibt die verletzte Regel an.

1: Der S120 Combi darf nur über die DRIVE-CLiQ-Buchse X200 mit X100 der NCU verdrahtet werden.

2: In die DRIVE-CLiQ-Buchse X101 der NCU darf nur ein Single Motor Module (SMM) oder ein Double Motor Module (DMM) über X200 angeschlossen werden.

- 3: In die DRIVE-CLiQ-Buchse X102 der NCU darf nur ein Terminal Module 54F (TM54F) oder ein DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) über X500 angeschlossen werden.
- 4: In die DRIVE-CLiQ-Buchse X201 bis X203 (3-Achs) bzw. X204 (4-Achs) des S120 Combis dürfen nur Sensor Modules angeschlossen werden.
- 5: In die DRIVE-CLiQ-Buchse X205 (bei 3-Achs ist X204 nicht vorhanden) darf nur ein Sensor Module vom Typ SMC20 oder SME20 angeschlossen werden.
- 6: Im Falle eines Single Motor Modules als erste Erweiterungsachse darf nur ein weiteres Single Motor Module angeschlossen werden (über X200 an X201 des vorherigen Single Motor Modules).
- 7: In die jeweilige DRIVE-CLiQ-Buchse X202 der eventuell vorhandenen Single Motor Modules dürfen nur Sensor Modules angeschlossen werden.
- 8: Beim zweiten Single Motor Module oder beim Double Motor Module darf an X201 nichts angeschlossen werden.
- 9: Im Falle eines Double Motor Modules als Erweiterungsachsen dürfen bei X202 und X203 nur Sensor Modules angeschlossen werden.
- 10: Falls ein Terminal Module 54F (TM54F) konfiguriert ist, darf nur ein DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) über die DRIVE-CLiQ-Buchse X500 mit X501 des TM54F Modules angeschlossen werden.
- 11: Beim DRIVE-CLiQ Hub Module dürfen an X501 bis X505 nur Sensor Modules Cabinet (SMC) und Sensor Modules External (SME) angeschlossen werden.
- 12: Für Erweiterungsachsen dürfen nur bestimmte Motor Modules verwendet werden.
- 13: Bei einem S120 Combi mit 3 Achsen darf beim DRIVE-CLiQ Hub Module an X503 nichts angeschlossen werden.
- Abhilfe:** Den Warnwert auswerten und die entsprechende Topologieregel einhalten.

F01375**Topologie: Isttopologie Verbindung doppelt zwischen zwei Komponenten****Meldungswert:**

Vorl. Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer: %3

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Bei der Erkennung der Isttopologie wurde eine ringförmige Verbindung erkannt.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):

ccbbaaaa hex:

cc = Anschlussnummer

bb = Komponentenklasse

aaaa = Vorläufige Komponentennummer einer im Ring enthaltenen Komponente

Komponentenklasse:

1: Control Unit.

2: Motor Module.

3: Line Module.

4: Sensor Module (SM).

5: Voltage Sensing Module (VSM).

6: Terminal Module (TM).

7: DRIVE-CLiQ Hub Module.

8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15).

9: Filter Module.

10: Hydraulik Module.

49: DRIVE-CLiQ-Komponenten (nicht aufgeführte Komponenten).

50: Option Slot (z. B. Terminal Board 30).

60: Geber (z. B. EnDat).

70: Motor mit DRIVE-CLiQ.

71: Hydraulik Zylinder.

72: Hydraulik Ventil.

Komponententyp:

Genaue Bezeichnung innerhalb einer Komponentenklasse (z. B. "SMC20").

Anschlussnummer:

Von Null an durchnummerierte Nummer des entsprechenden Anschlusses oder Steckbuchse (z. B. DRIVE-CLiQ-Anschluss X100 auf der Control Unit hat Anschlussnummer 0).

Abhilfe:

Den Störwert auslesen und die angegebene Verbindung entfernen.

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

F01380	Topologie: Isttopologie defektes EEPROM
Meldungswert:	Vorl. Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Bei der Erkennung der Isttopologie wurde eine Komponente mit einem defekten EEPROM erkannt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): bbbbaaaa hex: aaaa = Vorläufige Komponentennummer der defekten Komponente
Abhilfe:	Den Störwert auslesen und die defekte Komponente entfernen.
A01381	Topologie: Vergleich Leistungsteil verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenkategorie: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobenes Leistungsteil festgestellt. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer cc = Komponentennummer bb = Komponentenkategorie aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie Hinweis: In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde. Komponentenkategorie und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.
Abhilfe:	Anpassen der Topologien: - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).
A01382	Topologie: Vergleich Sensor Module verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenkategorie: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobenes Sensor Module festgestellt. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer cc = Komponentennummer bb = Komponentenkategorie aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie Hinweis: In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde. Komponentenkategorie und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.

Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis:</p> <p>Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01383	Topologie: Vergleich Terminal Module verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobenes Terminal Module festgestellt. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ddccbbaa hex:</p> <p>dd = Anschlussnummer</p> <p>cc = Komponentennummer</p> <p>bb = Komponentenklasse</p> <p>aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis:</p> <p>In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde.</p> <p>Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.</p> <p>Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis:</p> <p>Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01384	Topologie: Vergleich DRIVE-CLiQ Hub Module verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobenes DRIVE-CLiQ Hub Module festgestellt. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ddccbbaa hex:</p> <p>dd = Anschlussnummer</p> <p>cc = Komponentennummer</p> <p>bb = Komponentenklasse</p> <p>aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis:</p> <p>In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde.</p> <p>Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.</p> <p>Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>

Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis:</p> <p>Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01385	Topologie: Vergleich CX32 verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobene Controller Extension 32 (CX32) festgestellt.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ddccbbaa hex:</p> <p>dd = Anschlussnummer</p> <p>cc = Komponentennummer</p> <p>bb = Komponentenklasse</p> <p>aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis:</p> <p>In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde.</p> <p>Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.</p> <p>Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis:</p> <p>Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01386	Topologie: Vergleich DRIVE-CLiQ-Komponente verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobene DRIVE-CLiQ-Komponente festgestellt.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ddccbbaa hex:</p> <p>dd = Anschlussnummer</p> <p>cc = Komponentennummer</p> <p>bb = Komponentenklasse</p> <p>aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis:</p> <p>In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde.</p> <p>Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.</p> <p>Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904).

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

A01387	Topologie: Vergleich Option Slot Komponente verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobene Option Slot Komponente festgestellt.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer cc = Komponentennummer bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis: In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde. Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01388	Topologie: Vergleich EnDat-Geber verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobenen EnDat-Geber festgestellt.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer cc = Komponentennummer bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis: In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde. Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen. - Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen. - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>

A01389	Topologie: Vergleich Motor mit DRIVE-CLiQ verschoben
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Komponentennummer: %3, Anschlussnummer: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Isttopologie ein zur Solltopologie verschobener Motor mit DRIVE-CLiQ festgestellt.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer cc = Komponentennummer bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer der verschobenen Komponente in der Solltopologie</p> <p>Hinweis: In dd, cc und bb wird der Anschluss in der Isttopologie beschrieben, an dem die verschobene Komponente erkannt wurde.</p> <p>Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.</p> <p>Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none">- Änderung der Isttopologie durch Umstecken der DRIVE-CLiQ-Leitungen rückgängig machen.- Inbetriebnahme-Software: Online gehen, Upload des Antriebsgerätes durchführen, Offline eine Anpassung der Topologie vornehmen und einen Download des geänderten Projekts durchführen.- Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01416	Topologie: Vergleich Komponente zusätzlich in Isttopologie
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Eine nicht projektierte Komponente wurde erkannt.
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none">- Entfernen der zusätzlichen Komponente in der Isttopologie.- Laden der mit der Isttopologie übereinstimmenden Solltopologie (Inbetriebnahme-Software).
A01420	DRIVE-CLiQ-Komponente unterschiedlich
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse Soll: %2, Komponentenklasse Ist: %3, Fehlerursache: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die an die DRIVE-CLiQ-Buchse angeschlossene Komponente entspricht nicht der zuvor angeschlossenen DRIVE-CLiQ-Komponente.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Hinweis: Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Richtige Komponente anstecken.- Werkseinstellung wiederherstellen.- Download eines passenden Projektes.

A01425	Topologie: Vergleich Seriennummer eine Komponente unterschiedlich
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Unterschiede: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurden Unterschiede in einer Komponente zwischen Ist- und Solltopologie festgestellt. Die Seriennummer ist unterschiedlich.</p> <p>Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: cc = Anzahl der Unterschiede bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer der Komponente</p> <p>Hinweis: Komponentenklasse ist in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Isttopologie passend zur Solltopologie umstecken. - Laden der mit der Isttopologie übereinstimmenden Solltopologie (Inbetriebnahme-Software). <p>Zu Byte cc: cc = 1 --> Quittierbar über p9904 oder p9905. cc > 1 --> Quittierbar über p9905 und deaktivierbar über p9906 oder p9907/p9908.</p> <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich). Siehe auch: p9904 (Topologievergleich Unterschiede quittieren), p9905 (Gerätespezialisierung)</p>
A01428	Topologie: Vergleich Anschluss einer Komponente unterschiedlich
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer1: %3, Anschlussnummer2: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurden Unterschiede in einer Komponente zwischen Ist- und Solltopologie festgestellt. Eine Komponente wurde mit einem anderen Anschluss verbunden.</p> <p>Im Warnwert werden die unterschiedlichen Anschlüsse der Komponente beschrieben: Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer in der Solltopologie cc = Anschlussnummer in der Isttopologie bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer</p> <p>Hinweis: Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Isttopologie passend zur Solltopologie umstecken. - Laden der mit der Isttopologie übereinstimmenden Solltopologie (Inbetriebnahme-Software). - Topologiefehler automatisch beheben (p9904). <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich). Siehe auch: p9904 (Topologievergleich Unterschiede quittieren)</p>

A01429	Topologie: Vergleich Anschluss mehr als eine Komponente unterschiedlich
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer1: %3, Anschlussnummer2: %4
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurden Unterschiede mehrerer Komponenten zwischen Ist- und Solltopologie festgestellt. Eine Komponente wurde mit einem anderen Anschluss verbunden.</p> <p>Im Warnwert werden die unterschiedlichen Anschlüsse einer Komponente beschrieben: Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: dd = Anschlussnummer in der Solltopologie cc = Anschlussnummer in der Isttopologie bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer Hinweis: Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben. Der Hochlauf des Antriebssystems wird angehalten. In diesem Zustand kann die Antriebsregelung nicht freigegeben werden.</p>
Abhilfe:	<p>Anpassen der Topologien:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Isttopologie passend zur Solltopologie umstecken. - Laden der mit der Isttopologie übereinstimmenden Solltopologie (Inbetriebnahme-Software). <p>Hinweis: Ein Double Motor Module verhält sich softwareintern wie zwei getrennte DRIVE-CLiQ-Teilnehmer. Ein Umstecken beim Double Motor Module kann zu mehreren Unterschieden in der Isttopologie führen. Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
F01451	Topologie: Solltopologie ungültig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>In der Solltopologie wurde ein Fehler gefunden. Die Solltopologie ist ungültig. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): ccccbbaa hex: cccc = Index fehlerhaft, bb = Komponentennummer, aa = Fehlerursache aa = 1B hex = 27 dez: Fehler nicht spezifiziert. aa = 1C hex = 28 dez: Wert unzulässig. aa = 1D hex = 29 dez: Falsche Kennung. aa = 1E hex = 30 dez: Falsche Länge für Kennung. aa = 1F hex = 31 dez: Zuwenig Indizes übrig. aa = 20 hex = 32 dez: Komponente hat keine Verbindung zur Control Unit.</p>
Abhilfe:	Erneutes Laden der Solltopologie mit der Inbetriebnahme-Software durchführen.
F01470	Topologie: Solltopologie Ringverbindung erkannt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Beim Schreiben der Solltopologie wurde eine ringförmige Verbindung erkannt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): ddccbbaa hex: cc = Anschlussnummer bb = Komponentenklasse aa = Komponentennummer einer im Ring enthaltenen Komponente Hinweis: Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.</p>

Abhilfe: Den Störwert auslesen und eine der angegebenen Verbindungen entfernen.
Danach ein erneutes Laden der Solltopologie mit der Inbetriebnahme-Software durchführen.
Hinweis:
Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

F01475 Topologie: Solltopologie Verbindung doppelt zwischen zwei Komponenten

Meldungswert: Komponentennummer: %1, Komponentenklasse: %2, Anschlussnummer1: %3, Anschlussnummer2: %4

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT

Ursache: Beim Schreiben der Solltopologie wurde eine doppelte Verbindung zwischen zwei Komponenten erkannt.
Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):

ddccbbaa hex:

dd = Anschlussnummer 2 der doppelten Verbindung

cc = Anschlussnummer 1 der doppelten Verbindung

bb = Komponentenklasse

aa = Komponentennummer einer der doppelt verbundenen Komponenten

Hinweis:

Komponentenklasse und Anschlussnummer sind in F01375 beschrieben.

Abhilfe: Den Störwert auslesen und eine der beiden angegebenen Verbindungen entfernen.
Danach ein erneutes Laden der Solltopologie mit der Inbetriebnahme-Software durchführen.

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

A01481 Topologie: Vergleich Leistungsteil in Isttopologie fehlt

Meldungswert: Komponentennummer: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie ein in der Isttopologie nicht vorhandenes Leistungsteil festgestellt.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Komponentennummer der zusätzlichen Sollkomponente.

Abhilfe: - Den zum Leistungsteil gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden.

- Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken.

- DRIVE-CLiQ-Leitungen auf Leitungsbruch und Kontaktprobleme überprüfen.

- 24-V-Versorgungsspannung überprüfen.

- Leistungsteil auf Funktionsfähigkeit testen.

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

A01482 DRIVE-CLiQ-Komponente Sensor Module fehlt

Meldungswert: Komponentennummer: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: An der DRIVE-CLiQ-Buchse ist keine DRIVE-CLiQ-Komponente angeschlossen, ob eine parametrierung ist. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe: - DRIVE-CLiQ-Komponente anschließen.

- Antriebsgerät entsprechend parametrieren.

A01482	DRIVE-CLiQ-Komponente Sensor Module fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	An der DRIVE-CLiQ-Buchse ist keine DRIVE-CLiQ-Komponente angeschlossen, ob eine parametrierung ist. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- DRIVE-CLiQ-Komponente anschließen. - Antriebsgerät entsprechend parametrieren.
A01483	Topologie: Vergleich Terminal Module in Isttopologie fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie ein in der Isttopologie nicht vorhandenes Terminal Module festgestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer der zusätzlichen Sollkomponente.
Abhilfe:	- Das Terminal Module im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden. - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken. - DRIVE-CLiQ-Leitungen auf Leitungsbruch und Kontaktprobleme überprüfen. - 24-V-Versorgungsspannung überprüfen. - Terminal Module auf Funktionsfähigkeit testen. Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).
A01484	Topologie: Vergleich DRIVE-CLiQ Hub Module in Isttopologie fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie ein in der Isttopologie nicht vorhandenes DRIVE-CLiQ Hub Module festgestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer der zusätzlichen Sollkomponente.
Abhilfe:	- Das DRIVE-CLiQ Hub Module im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden. - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken. - DRIVE-CLiQ-Leitungen auf Leitungsbruch und Kontaktprobleme überprüfen. - 24-V-Versorgungsspannung überprüfen. - DRIVE-CLiQ Hub Module auf Funktionsfähigkeit testen. Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).
A01485	Topologie: Vergleich CX32 in Isttopologie fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie eine in der Isttopologie nicht vorhandener Controller Extension 32 (CX32) festgestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer der zusätzlichen Sollkomponente.

- Abhilfe:**
- Das CX32/NX im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden.
 - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken.
 - DRIVE-CLiQ-Leitungen auf Leitungsbruch und Kontaktprobleme überprüfen.
 - 24-V-Versorgungsspannung überprüfen.
 - CX32/NX auf Funktionsfähigkeit testen.

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

A01486 Topologie: Vergleich DRIVE-CLiQ-Komponente in Isttopologie fehlt

Meldungswert: Komponentenummer: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie eine in der Isttopologie nicht vorhandene DRIVE-CLiQ-Komponente festgestellt.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Komponentenummer der zusätzlichen Sollkomponente.

- Abhilfe:**
- Den zu dieser Komponente gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden.
 - Den zu dieser Komponente gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software umkonfigurieren und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden.
 - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken.
 - DRIVE-CLiQ-Leitungen auf Leitungsbruch und Kontaktprobleme überprüfen.
 - 24-V-Versorgungsspannung überprüfen.
 - Komponente auf Funktionsfähigkeit testen.

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

A01487 Topologie: Vergleich Option Slot Komponente in Isttopologie fehlt

Meldungswert: Komponentenummer: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie eine in der Isttopologie nicht vorhandene Option Slot Baugruppe festgestellt.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Komponentenummer der zusätzlichen Sollkomponente.

- Abhilfe:**
- Das Option Board im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden.
 - Das Antriebsgerät im Projekt der Inbetriebnahme-Software umkonfigurieren und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden.
 - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken.
 - Option Board auf Funktionsfähigkeit testen.

Hinweis:

Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).

A01488 Topologie: Vergleich EnDat-Geber in Isttopologie fehlt

Meldungswert: Komponentenummer: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie ein in der Isttopologie nicht vorhandener EnDat-Geber festgestellt.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Komponentenummer der zusätzlichen Sollkomponente.

Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Den zum Geber gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software umkonfigurieren (Geberkonfiguration) und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden. - Den zum Geber gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden. - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken. <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
A01489	Topologie: Vergleich Motor mit DRIVE-CLiQ in Isttopologie fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Topologievergleich wurde in der Solltopologie ein in der Isttopologie nicht vorhandener Motor mit DRIVE-CLiQ festgestellt.</p> <p>Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer der zusätzlichen Sollkomponente.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Den zu diesem Motor gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software umkonfigurieren und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden. - Den zu diesem Motor gehörenden Antrieb im Projekt der Inbetriebnahme-Software löschen und die neue Konfiguration in das Antriebsgerät laden. - Isttopologie passend zur Solltopologie überprüfen und eventuell umstecken. - DRIVE-CLiQ-Leitungen auf Leitungsbruch und Kontaktprobleme überprüfen. - Motor auf Funktionsfähigkeit testen. <p>Hinweis: Die Inbetriebnahme-Software bietet gegebenenfalls unter "Topologie --> Topologieansicht" eine verbesserte Diagnose (z. B. Soll-/Ist-Vergleich).</p>
F01505 (A)	BICO: Verschaltung kann nicht hergestellt werden
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde ein PROFIdrive-Telegramm eingestellt (p0922). Eine im Telegramm enthaltene Verschaltung konnte dabei nicht hergestellt werden.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Parametersenke, die geändert werden sollte.</p>
Abhilfe:	Andere Verschaltung herstellen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A01507 (F, N)	BICO: Verschaltungen zu inaktiven Objekten vorhanden
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Es sind BICO-Verschaltungen zu einem inaktiven/nicht betriebsfähigen Antriebsobjekt vorhanden. Die betroffenen BI/CI-Parameter werden in r9498 aufgelistet. Die zugehörigen BO/CO-Parameter werden in r9499 aufgelistet. In r9491 und r9492 des deaktivierten Antriebsobjektes wird die Liste der BICO-Verschaltungen zu anderen Antriebsobjekten angezeigt.</p> <p>Hinweis: r9498 und r9499 werden nur dann beschrieben, wenn p9495 ungleich 0 gesetzt wird. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Anzahl der gefundenen BICO-Verschaltungen zu inaktiven Antriebsobjekten.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Alle offenen BICO-Verschaltungen zentral mit p9495 = 2 auf Werkseinstellung setzen. - Das nicht betriebsfähige Antriebsobjekt wieder aktiv/betriebsfähig machen (wieder zustecken oder aktivieren von Komponenten).

Reaktion bei F: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
 Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A01508 BICO: Verschaltungen zu inaktiven Objekten überschritten

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die maximale Anzahl von BICO-Verschaltungen (Signalsenken) beim Deaktivieren eines Antriebsobjektes wurde überschritten.
 Beim Deaktivieren eines Antriebsobjektes werden alle BICO-Verschaltungen (Signalsenken) in folgenden Parametern aufgelistet:
 - r9498[0...29]: Auflistung der betroffenen BI/CI-Parameter.
 - r9499[0...29]: Auflistung der zugehörigen BO/CO-Parameter.
Abhilfe: Die Warnung verschwindet automatisch, sobald in r9498[29] und r9499[29] keine BICO-Verschaltung (Wert = 0) eingetragen ist.
 Achtung:
 Beim wieder Aktivieren des Antriebsobjektes sind alle BICO-Verschaltungen zu überprüfen und gegebenenfalls wieder herzustellen.

F01510 BICO: Signalquelle ist nicht Float

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der gewünschte Konnektorausgang hat nicht den richtigen Datentyp. Diese Verschaltung wird nicht ausgeführt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Parameternummer, auf die verschaltet werden soll (Konnektorausgang).
Abhilfe: Diesen Konnektoreingang mit einem Konnektorausgang mit Datentyp Float verschalten.

F01511 (A) BICO: Verschaltung mit unterschiedlicher Normierung

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die gewünschte BICO-Verschaltung wurde hergestellt. Es erfolgt jedoch eine Umrechnung zwischen BICO-Ausgang und BICO-Eingang über die Bezugswerte.
 - Der BICO-Ausgang hat eine andere Normeinheit als der BICO-Eingang.
 - Meldung nur bei Verschaltungen innerhalb eines Antriebsobjektes.
 Beispiel:
 Der BICO-Ausgang hat als Normeinheit Spannung und der BICO-Eingang hat Strom.
 Zwischen BICO-Ausgang und BICO-Eingang wird also der Faktor p2002/p2001 gerechnet.
 p2002: Enthält Bezugswert für Strom
 p2001: Enthält Bezugswert für Spannung
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Parameternummer des BICO-Eingangs (Signalsenke).
Abhilfe: Keine notwendig.
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F01512	BICO: Keine Normierung vorhanden
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es wurde versucht für eine nicht vorhandene Normierung einen Umrechnungsfaktor zu ermitteln. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Einheit (z. B. entsprechend zu SPEED), für die versucht wurde einen Faktor zu ermitteln.
Abhilfe:	Normierung anlegen oder Übergabewert prüfen.
F01513 (N, A)	BICO: Verschaltung DO-übergreifend mit unterschiedlicher Normierung
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die gewünschte BICO-Verschaltung wurde hergestellt. Es erfolgt jedoch eine Umrechnung zwischen BICO-Ausgang und BICO-Eingang über die Bezugswerte. Es wird zwischen unterschiedlichen Antriebsobjekten verschaltet und der BICO-Ausgang hat eine andere Normeinheit als der BICO-Eingang bzw. hat bei gleicher Normeinheit unterschiedliche Bezugswerte. Beispiel 1: BICO-Ausgang mit Normeinheit Spannung, BICO-Eingang mit Normeinheit Strom, BICO-Ausgang und BICO-Eingang liegen in unterschiedlichen Antriebsobjekten. Zwischen BICO-Ausgang und BICO-Eingang wird also der Faktor $p2002/p2001$ gerechnet. p2002: Enthält Bezugswert für Strom p2001: Enthält Bezugswert für Spannung Beispiel 2: BICO-Ausgang mit Normeinheit Spannung im Antriebsobjekt 1 (DO1), BICO-Eingang mit Normeinheit Spannung im Antriebsobjekt 2 (DO2). Die Bezugswerte für Spannung (p2001) der beiden Antriebsobjekte haben unterschiedliche Werte. Zwischen BICO-Ausgang und BICO-Eingang wird also der Faktor $p2001(DO1)/p2001(DO2)$ gerechnet. p2001: Enthält Bezugswert für Spannung Antriebsobjekt 1, 2 Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Parameternummer des BICO-Eingangs (Signalsenke).
Abhilfe:	Keine notwendig.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A01514 (F)	BICO: Fehler beim Schreiben während Reconnect
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Während des Reconnect-Vorgangs (z. B. im Hochlauf oder Download, kann aber auch im Normalbetrieb stattfinden) konnte ein Parameter nicht geschrieben werden. Beispiel: Beim Schreiben auf einen BICO-Eingang mit Doppelwort-Format (DWORD) in den zweiten Index überlappen die Speicherbereiche (z. B. p8861). Der Parameter wird dann auf Werkseinstellung zurückgesetzt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Parameternummer des BICO-Eingangs (Signalsenke).
Abhilfe:	Keine notwendig.
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT

F01515 (A)	BICO: Parameterschreiben nicht erlaubt da Steuerungshoheit aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Ändern der Anzahl der CDS oder beim Kopieren von CDS ist die Steuerungshoheit aktiv.
Abhilfe:	Gegebenenfalls die Steuerungshoheit zurückgeben und den Vorgang wiederholen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A01590 (F)	Antrieb: Motor Wartungsintervall abgelaufen
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das für diesen Motor eingestellte Wartungsintervall wurde erreicht. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Motordatensatznummer. Siehe auch: p0650 (Motor Betriebsstunden aktuell), p0651 (Motor Betriebsstunden Wartungsintervall)
Abhilfe:	Die Wartung durchführen und das Wartungsintervall neu einstellen (p0651).
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT
F01600	SI P1: STOP A ausgelöst
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 1 hat einen Fehler erkannt und STOP A ausgelöst. - Zwangsdynamisierung des Safety-Abschaltpfades auf Prozessor 1 fehlgeschlagen. - Folgereaktion der Störung F01611 (Defekt in einem Überwachungskanal). Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Stopanforderung von Prozessor 2. 1005: Impulse gelöscht, obwohl kein STO angewählt ist und kein interner STOP A ansteht. 1010: Impulse freigegeben, obwohl STO angewählt ist oder ein interner STOP A ansteht. 9999: Folgereaktion der Störung F01611.
Abhilfe:	- Sicher abgeschaltetes Moment anwählen und wieder abwählen. Zu Störwert = 9999: - Diagnose bei der anstehenden Störung F01611 durchführen. Hinweis: STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)
F01611 (A)	SI P1: Defekt in einem Überwachungskanal
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 1 hat einen Fehler im kreuzweisen Datenvergleich zwischen den beiden Überwachungskanälen erkannt und STOP F ausgelöst. Als Folge dieser Störung wird Störung F01600 (SI P1: STOP A ausgelöst) ausgegeben. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Stopanforderung von Prozessor 2. 1 ... 999: Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zu dieser Störung geführt hat. Diese Nummer wird auch in r9795 angezeigt. 2: SI Freigabe sichere Funktionen (p9601, p9801). Nur die unterstützten Bits werden kreuzweise verglichen. 3: SI F-DI-Umschaltung Toleranzzeit (p9650, p9850).

- 8: SI PROFIsafe-Adresse (p9610, p9810).
9: SI Entprellzeit für STO (p9651, p9851).
1000: Kontrolltimer abgelaufen.
Innerhalb der Zeit von ca. 5 x p9650 wurde alternativ folgendes festgestellt:
- Es sind zu viele Signalwechsel am F-DI aufgetreten.
- Es wurde über PROFIsafe zu häufig STO (auch als Folgereaktion) ausgelöst.
1001, 1002: Initialisierungsfehler Änderungstimer/Kontrolltimer.
2000: Status der STO-Anwahl auf den beiden Überwachungskanälen unterschiedlich.
2001: Rückmeldung der sicheren Impulslöschung auf den beiden Überwachungskanälen unterschiedlich.
2003: Status der STO-Klemme auf Prozessor 1 und Prozessor 2 unterschiedlich.
6000 ... 6166:
PROFIsafe-Störwerte (PROFIsafe-Treiber für PROFIBUS DP V1/V2 und PROFINET).
Bei diesen Störwerten werden Failsafe-Ansteuersignale (Failsafe Values) an die Sicherheitsfunktionen übertragen.
6000: Ein interner Softwarefehler ist aufgetreten (Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose).
6064 ... 6071: Fehler bei der Auswertung der F-Parameter. Die Werte der übertragenen F-Parameter stimmen nicht mit den erwarteten Werten im PROFIsafe-Treiber überein.
6064: Zieladresse und PROFIsafe-Adresse sind verschieden (F_Dest_Add).
6065: Zieladresse ungültig (F_Source_Add).
6066: Quelladresse ungültig (F_Source_Add).
6067: Watchdog Zeitwert ungültig (F_WD_Time).
6068: Falscher SIL Level (F_SIL).
6069: Falsche F-CRC Länge (F_CRC_Length).
6070: Falsche F-Parameter-Version (F_Par_Version).
6071: CRC-Fehler bei den F-Parametern (CRC1). Der übertragene CRC-Wert der F-Parameter stimmt nicht mit dem im PROFIsafe-Treiber berechneten Wert überein.
6072: F-Parametrierung ist inkonsistent.
6165: Beim Empfangen des PROFIsafe-Telegramms wurde ein Kommunikationsfehler festgestellt. Der Fehler kann auch auftreten, wenn nach dem Aus- und Einschalten der Control Unit oder nach dem Stecken der PROFIBUS-/PROFINET-Leitung ein inkonsistentes oder veraltetes PROFIsafe-Telegramm empfangen wurde.
6166: Beim Empfangen des PROFIsafe-Telegramms wurde ein Zeitüberwachungsfehler festgestellt.
- Abhilfe:**
- Zu den in "Ursache" beschriebenen Störwerten 1 ... 999:
- Das kreuzweise verglichene Datum überprüfen, das zum STOP F geführt hat.
- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
Zu Störwert = 1000:
- Verdrahtung der F-DI überprüfen (Kontaktprobleme).
- PROFIsafe: Kontaktprobleme/Störungen am PROFIBUS-Master/PROFINET-Controller beheben.
Zu Störwert = 1001, 1002:
- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
Zu Störwert = 2000, 2001, 2003:
- Toleranzzeit F-DI-Umschaltung überprüfen und eventuell Wert vergrößern (p9650/p9850).
- Verdrahtung der F-DI überprüfen (Kontaktprobleme).
- Kontrolle der Ursachen für STO-Anwahl in r9772. Bei aktiven SI Motion-Funktionen (p9501 = 1) kann die STO-Anwahl auch durch diese Funktionen erfolgen.
Zu Störwert = 6000:
- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Firmware auf neuere Version hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.
- Control Unit tauschen.
Zu Störwert = 6064:
- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_Dest_Add am PROFIsafe-Slave prüfen.
- Einstellung der PROFIsafe-Adresse auf Prozessor 1 (p9610) und auf Prozessor 2 (p9810) prüfen.
Zu Störwert = 6065:
- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_Dest_Add am PROFIsafe-Slave prüfen. Die Ziel-Adresse darf nicht 0 oder FFFF sein!
Zu Störwert = 6066:
- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_Source_Add am PROFIsafe-Slave prüfen. Die Quell-Adresse darf nicht 0 oder FFFF sein!
Zu Störwert = 6067:
- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_WD_Time am PROFIsafe-Slave prüfen. Der Watchdog Zeitwert darf nicht 0 sein!
Zu Störwert = 6068:
- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_SIL am PROFIsafe-Slave prüfen. Der SIL Level muss SIL2 entsprechen!

Zu Störwert = 6069:

- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_CRC_Length am PROFIsafe-Slave prüfen. Die Einstellung der CRC2-Länge ist 2-Byte-CRC im V1-Mode und 3-Byte-CRC im V2-Mode!

Zu Störwert = 6070:

- Einstellung des Wertes im F-Parameter F_Par_Version am PROFIsafe-Slave prüfen. Der Wert für die F-Parameter Version ist 0 im V1-Mode und 1 im V2-Mode!

Zu Störwert = 6071:

- Einstellung der Werte der F-Parameter und den daraus errechneten F-Parameter-CRC (CRC1) am PROFIsafe-Slave prüfen und eventuell aktualisieren.

Zu Störwert = 6072:

- Einstellung der Werte der F-Parameter überprüfen und eventuell korrigieren.

Für die F-Parameter F_CRC_Length und F_Par_Version sind folgende Kombinationen zulässig:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC und F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC und F_Par_Version = 1

Zu Störwert = 6165:

- Beim Auftreten des Fehlers nach dem Hochlauf oder nach dem Stecken der PROFIBUS-/PROFINET-Leitung den Fehler quittieren.

- Projektierung und Kommunikation am PROFIsafe-Slave prüfen.

- Einstellung des Wertes für F-Parameter F_WD_Time am PROFIsafe-Slave prüfen und eventuell vergrößern.

Zu Störwert = 6166:

- Projektierung und Kommunikation am PROFIsafe-Slave prüfen.

- Einstellung des Wertes für F-Parameter F_WD_Time am PROFIsafe-Slave prüfen und eventuell vergrößern.

- Diagnoseinformation im F-Host auswerten.

- PROFIsafe-Verbindung überprüfen.

Zu allen in "Ursache" nicht beschriebenen Störwerten:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).

- Hotline kontaktieren.

- Control Unit tauschen.

Hinweis:

F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

N01620 (F, A) SI P1: Sicher abgeschaltetes Moment aktiv

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Funktion "Sicher abgeschaltetes Moment" (STO) wurde auf Prozessor 1 über Eingangsklemme angewählt und ist aktiv.

Hinweis:

Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.

Abhilfe: Keine notwendig.

Hinweis:

STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)

Reaktion bei F: AUS2

Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

N01621 (F, A) SI P1: Safe Stop 1 aktiv

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Funktion "Safe Stop 1" (SS1) wurde auf dem Prozessor 1 angewählt und ist aktiv.

Hinweis:

Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.

Abhilfe:	Keine notwendig. Hinweis: SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (entspricht Stop Kategorie 1 nach EN60204)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01625	SI P1: Lebenszeichen in Safety-Daten fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 1 hat einen Fehler im Lebenszeichen der Safety-Daten erkannt und STOP A ausgelöst. - Die Kommunikation zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 ist gestört oder ausgefallen. - Ein Zeitscheibenüberlauf der Safety-Software ist aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Sicher abgeschaltetes Moment anwählen und wieder abwählen. - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Prüfen, ob weitere Störungen vorliegen und gegebenenfalls Diagnose durchführen. - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.

F01630	SI P1: Bremsenansteuerung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf dem Prozessor 1 (P1) hat einen Fehler bei der Bremsenansteuerung erkannt und STOP A ausgelöst. - Schirmung der Motorleitung ist nicht korrekt aufgelegt. - Defekt im Safe Brake Module, im Power Module oder in der Control Unit. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 10, 11: Fehler beim Vorgang "Bremse öffnen". - Parameter p1278 falsch eingestellt. - Bremse nicht angeschlossen oder Leitungsbruch (prüfen ob bei p1278 = 1 und p9602/p9802 = 0 (SBC ausgeschaltet) die Bremse öffnet). - Erdschluss der Bremsenleitung. 20: Fehler im Zustand "Bremse geöffnet". - Kurzschluss in der Bremsenwicklung. 30, 31: Fehler beim Vorgang "Bremse schließen". - Bremse nicht angeschlossen oder Leitungsbruch (prüfen ob bei p1278 = 1 und p9602/p9802 = 0 (SBC ausgeschaltet) die Bremse öffnet). - Kurzschluss in der Bremsenwicklung. 40: Fehler im Zustand "Bremse geschlossen". 50: Fehler in der Bremsenansteuerung der Control Unit oder Kommunikationsstörung zwischen Control Unit und Motor Module (Diagnose der Bremsenansteuerung).
Abhilfe:	- Parameter p1278 prüfen (mit SBC ist nur p1278 = 0 zulässig). - Sicher abgeschaltetes Moment anwählen und wieder abwählen. - Anschluss der Motorhaltebremse überprüfen. - Funktion der Motorhaltebremse überprüfen. - Anschluss Safe Brake Module überprüfen.

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen (z. B. Schirm der Motorleitung und Bremsenadern mit dem Schirmblech verbinden bzw. Motorstecker mit dem Gehäuse verschrauben).
- Safe Brake Module austauschen.
- Power Module austauschen.
- Control Unit austauschen.

Hinweis:

SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung)

SI: Safety Integrated

A01631 (F, N)	SI P1: Motorhaltebremse/SBC Konfiguration nicht sinnvoll
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde eine nicht sinnvolle Konfiguration von Motorhaltebremse und SBC erkannt. Folgende Konfigurationen können zu dieser Meldung führen: - "Keine Motorhaltebremse vorhanden" (p1215 = 0) und "SBC" freigegeben (p9602 = 1). - "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung, Anschluss über BICO" (p1215 = 3) und "SBC" freigegeben (p9602 = 1).
Hinweis:	SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung)
Abhilfe:	Die Parametrierung der Motorhaltebremse und SBC überprüfen und berichtigen. Siehe auch: p1215 (Motorhaltebremse Konfiguration), p9602 (SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Prozessor 1)), p9802 (SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Prozessor 2))
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F01649	SI P1: Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	In der Safety Integrated Software auf Prozessor 1 ist ein interner Fehler aufgetreten. Hinweis: Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Inbetriebnahme der Funktion "Safety Integrated" wiederholen und POWER ON durchführen. - Hotline kontaktieren. - Control Unit tauschen.
F01650	SI P1: Abnahmetest erforderlich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 1 erfordert einen Abnahmetest. Hinweis: Diese Störung führt zu einem quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 130: Safety-Parameter für Prozessor 2 nicht vorhanden. Hinweis: Dieser Störwert wird immer bei der Erstinbetriebnahme von Safety Integrated ausgegeben. 1000: Soll- und Ist-Prüfsumme auf Prozessor 1 nicht identisch (Hochlauf). - Mindestens ein checksummengeprüftes Datum ist defekt. - Safety-Parameter offline eingestellt und in die Control Unit geladen.

2000: Soll- und Ist-Prüfsumme auf Prozessor 1 nicht identisch (Inbetriebnahmemodus).
 - Soll-Prüfsumme auf Prozessor 1 nicht richtig eingetragen (p9799 ungleich r9798).
 - Beim Deaktivieren der Sicherheitsfunktionen wurde p9501 nicht gelöscht.
 2001: Soll- und Ist-Prüfsumme auf Prozessor 2 nicht identisch (Inbetriebnahmemodus).
 - Soll-Prüfsumme auf Prozessor 2 nicht richtig eingetragen (p9899 ungleich r9898).
 - Beim Deaktivieren der Sicherheitsfunktionen wurde p9501 nicht gelöscht.
 2002: Freigabe sichere Funktionen zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 unterschiedlich (p9601 ungleich p9801).
 2003: Abnahmetest erforderlich aufgrund der Änderung eines Safety-Parameters.
 2004: Abnahmetest erforderlich wegen Download eines Projektes mit freigegebenen Safety-Funktionen.
 2005: Das Safety-Logbuch hat festgestellt, dass sich eine funktionale Safety-Prüfsumme geändert hat. Es ist ein Abnahmetest erforderlich.
 2020: Fehler beim Speichern der Safety-Parameter für Prozessor 2.
 9999: Folgeaktion einer anderen im Hochlauf aufgetretenen Safety-Störung, die einen Abnahmetest erfordert.

Abhilfe:

Zu Störwert = 130:
 - Safety-Inbetriebnahme durchführen.

Zu Störwert = 1000:
 - Safety-Inbetriebnahme wiederholt durchführen.
 - Speicherkarte oder Control Unit tauschen.
 - Safety-Parameter beim betreffenden Antrieb mit STARTER aktivieren (Einstellungen ändern, Parameter kopieren, Einstellungen aktivieren).

Zu Störwert = 2000:
 - Safety-Parameter auf Prozessor 1 überprüfen und Soll-Prüfsumme anpassen (p9799).

Zu Störwert = 2001:
 - Safety-Parameter auf Prozessor 2 überprüfen und Soll-Prüfsumme anpassen (p9899).

Zu Störwert = 2002:
 - Freigabe der sicheren Funktionen auf Prozessor 1 und Prozessor 2 überprüfen (p9601 = p9801).

Zu Störwert = 2003, 2004, 2005:
 - Abnahmetest durchführen und Abnahmeprotokoll erstellen.

Die Störung mit Störwert 2005 ist nur bei abgewählter Funktion "STO" quittierbar.

Zu Störwert = 2020:
 - Safety-Inbetriebnahme wiederholt durchführen.
 - Speicherkarte oder Control Unit tauschen.

Zu Störwert = 9999:
 - Diagnose bei der anderen anstehenden Safety-Störung durchführen.

Hinweis:
 STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)
 Siehe auch: p9799 (SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 1)), p9899 (SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 2))

F01651	SI P1: Synchronisation Safety-Zeitscheiben fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Funktion "Safety Integrated" erfordert eine Synchronisation der Safety-Zeitscheiben zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2. Diese Synchronisation ist fehlgeschlagen. Hinweis: Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).

F01653	SI P1: PROFIBUS/PROFINET-Projektierung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die PROFIBUS/PROFINET-Projektierung für den Betrieb der Safety Integrated Überwachungsfunktionen mit einer übergeordneten Steuerung ist fehlerhaft. Hinweis: Diese Störung führt bei freigegebenen Safety-Funktionen zu einem nicht quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 200: Es ist kein Safety-Slot für die Empfangsdaten von der Steuerung projektiert. 210, 220: Der projektierte Safety-Slot für die Empfangsdaten von der Steuerung hat ein unbekanntes Format. 230: Der projektierte Safety-Slot für die Empfangsdaten von der F-PLC hat die falsche Länge. 231: Der projektierte Safety-Slot für die Empfangsdaten von der F-PLC hat die falsche Länge. 250: In der übergeordneten F-Steuerung ist ein PROFIsafe-Slot projektiert, im Antrieb ist PROFIsafe aber nicht freigegeben. 300: Es ist kein Safety-Slot für die Sendedaten zur Steuerung projektiert. 310, 320: Der projektierte Safety-Slot für die Sendedaten zur Steuerung hat ein unbekanntes Format. 330: Der projektierte Safety-Slot für die Sendedaten zur F-PLC hat die falsche Länge. 331: Der projektierte Safety-Slot für die Sendedaten zur F-PLC hat die falsche Länge.
Abhilfe:	Allgemein gilt: - PROFIBUS/PROFINET-Projektierung des Safety-Slots auf Masterseite überprüfen und gegebenenfalls korrigieren. - Software der Control Unit hochrüsten. Zu Störwert = 250: - In der übergeordneten F-Steuerung die PROFIsafe-Projektierung entfernen oder im Antrieb PROFIsafe freigeben. Zu Störwert = 231, 331: - In der F-PLC das zur Parametrierung passende PROFIsafe-Telegramm konfigurieren. Bei p9501.30 = 1 (F-DI über PROFIsafe freigegeben) gilt: - PROFIsafe-Telegramm 900 muss konfiguriert sein. Bei p9501.30 = 0 (F-DI über PROFIsafe nicht freigegeben) gilt: - PROFIsafe-Telegramm 30 muss konfiguriert sein.
A01654 (F)	SI P1: PROFIsafe-Projektierung abweichend
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Projektierung eines PROFIsafe-Telegramms in der übergeordneten Steuerung (F-PLC) passt nicht zur Parametrierung im Antrieb. Hinweis: Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: In der übergeordneten Steuerung ist ein PROFIsafe-Telegramm projektiert, aber im Antrieb ist PROFIsafe nicht freigegeben (p9601.3). 2: Im Antrieb ist PROFIsafe parametriert, aber in der übergeordneten Steuerung ist kein PROFIsafe-Telegramm konfiguriert.
Abhilfe:	Allgemein gilt: - PROFIsafe-Projektierung in der übergeordneten Steuerung überprüfen und gegebenenfalls korrigieren. Zu Warnwert = 1: - In der übergeordneten F-Steuerung die PROFIsafe-Projektierung entfernen oder im Antrieb PROFIsafe freigeben. Zu Warnwert = 2: - In der übergeordneten F-Steuerung das zur Parametrierung passende PROFIsafe-Telegramm konfigurieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)

F01655	SI P1: Abgleich der Überwachungsfunktionen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Ein Fehler beim Abgleich der Safety Integrated Überwachungsfunktionen von Prozessor 1 und Prozessor 2 ist aufgetreten. Es konnte kein gemeinsamer Satz an unterstützten SI-Überwachungsfunktionen ermittelt werden. - Kommunikation zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 gestört oder ausgefallen. Hinweis: Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
F01656	SI P1: Parameter Prozessor 2 fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Beim Zugriff auf die Safety Integrated Parameter für Prozessor 2 im nichtflüchtigen Speicher ist ein Fehler aufgetreten. Hinweis: Diese Störung führt zu einem quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 129: Safety-Parameter für Prozessor 2 beschädigt. 131: Interner Softwarefehler. 132: Kommunikationsstörungen beim Hoch- bzw. Herunterladen der Safety-Parameter. 255: Interner Softwarefehler der Control Unit.
Abhilfe:	- Neue Safety-Inbetriebnahme durchführen. - Speicherkarte oder Control Unit tauschen. Zu Störwert = 129: - Safety-Inbetriebnahmemodus aktivieren (p0010 = 95). - PROFIsafe-Adresse anpassen (p9610). - Kopierfunktion für SI-Parameter starten (p9700 = D0 hex). - Datenänderung bestätigen (p9701 = DC hex). - Safety-Inbetriebnahmemodus beenden (p0010 = 0). - Alle Parameter speichern (p0971 = 1 oder "RAM nach ROM kopieren"). - POWER ON der Control Unit durchführen (Aus-/Einschalten). Zu Störwert = 132: - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
F01658	SI P1: PROFIsafe-Telegrammnummer ungeeignet
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die PROFIsafe-Telegrammnummer in p60022 ist ungeeignet für die freigegebenen Safety-Funktionen. Mögliche Ursachen: - Bei nicht freigegebenem PROFIsafe (p9601.3 = 0) darf in p60022 kein PROFIsafe-Telegramm ausgewählt sein. - Bei freigegebenem PROFIsafe (p9601.3 = 1) muss in p60022 ein PROFIsafe-Telegramm ausgewählt sein. - Bei angewählter Übertragung der F-DIs über PROFIsafe (p9501.30 = 1) muss in p60022 das Telegramm 900 ausgewählt sein (gilt nur für Control Units, die Extended Functions über PROFIsafe unterstützen (r9771.4 = 1)). Hinweis: Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. Siehe auch: p9501 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1)), p9601 (SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 1)), p60022 (PROFIsafe-Telegrammauswahl)
Abhilfe:	Die Telegrammnummer passend zu den freigegebenen Safety-Funktionen auswählen.

F01659	SI P1: Schreibauftrag für Parameter abgewiesen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Der Schreibauftrag für einen oder mehrere Safety Integrated Parameter auf Prozessor 1 wurde abgewiesen.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>1: Das Safety Integrated Passwort ist nicht gesetzt.</p> <p>2: Ein Zurücksetzen der Antriebsparameter wurde angewählt. Die Safety Integrated Parameter wurden jedoch nicht zurückgesetzt, da Safety Integrated gerade freigegeben ist.</p> <p>3: Der verschaltete STO-Eingang befindet sich im Simulationsmodus.</p> <p>10: Es wurde versucht, die Funktion STO freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden kann.</p> <p>14: Es wurde versucht, die PROFIsafe-Kommunikation freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden kann.</p> <p>15: Es wurde versucht, die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden können.</p> <p>18: Es wurde versucht, die Funktion PROFIsafe für Basic Functions freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden kann.</p> <p>20: Es wurde versucht, die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen über integrierte F-DI und gleichzeitig STO über Klemmen freizugeben, obwohl diese nicht gleichzeitig unterstützt werden können.</p> <p>21: Es wurde versucht, die Safety Integrated Funktionen freizugeben, obwohl diese vom angeschlossenen Power Module nicht unterstützt werden können.</p> <p>26: Es wurde versucht, bei einem Digitaleingang der Control Unit den Simulationsmodus zu aktivieren (p0795), der von Safety Integrated verwendet wird (p10049).</p> <p>Siehe auch: p0970 (Antrieb Parameter zurücksetzen), p3900 (Abschluss Schnellinbetriebnahme), r9771 (SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 1)), r9871 (SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 2))</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Safety Integrated Passwort setzen (p9761). <p>Zu Störwert = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Safety Integrated sperren (p9501, p9601) oder Safety Parameter zurücksetzen (p0970 = 5), dann Zurücksetzen der Antriebsparameter erneut durchführen. <p>Zu Störwert = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Simulationsmodus für den Digitaleingang beenden (p0795). <p>Zu Störwert = 10, 14, 15, 18, 20:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prüfen, ob Störungen im Safety-Funktionsabgleich vorliegen (F01655, F30655) und gegebenenfalls Diagnose bei den betreffenden Störungen durchführen. - Control Unit einsetzen, die die gewünschte Funktion unterstützt. <p>Zu Störwert = 21:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Power Module verwenden, das die Safety Integrated Funktionen unterstützt. <p>Zu Störwert = 26:</p> <ul style="list-style-type: none"> - prüfen Sie ob p10049 gesetzt ist. Prüfen Sie zudem p10006 und p10009. Prüfen sie ob in p10046, p10047 ein Teststop des FDO mit Rückleseeingang parametrier ist. <p>Hinweis:</p> <p>STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)</p> <p>Siehe auch: p9501, p9601, p9761, p9801</p>
F01660	SI P1: Sichere Funktionen nicht unterstützt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Das Power Module unterstützt die sicheren Funktionen nicht. Es ist keine Inbetriebnahme von Safety Integrated möglich.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Power Module einsetzen, das die sicheren Funktionen unterstützt.

F01661	SI P1: Simulation der Safety Eingänge aktiv
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Simulation der Digitaleingänge der Control Unit ist aktiv (p0795). Es dürfen keine Safety-Eingänge simuliert werden. Störwert (r0949, binär interpretieren): Die angezeigten Bits zeigen, welche Digitaleingänge nicht simuliert werden dürfen.
Abhilfe:	- Simulation der Digitaleingänge der Control Unit für die Safety-Eingänge deaktivieren (p0795). - Störung quittieren.
F01662	Fehler interne Kommunikation
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Ein Fehler in der baugruppeninternen Kommunikation ist aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
F01663	SI P1: Kopieren der SI-Parameter abgelehnt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	In p9700 ist einer der folgenden Werte gespeichert oder wurde offline eingetragen: 87 oder 208. Deshalb wird beim Hochlauf versucht, die SI-Parameter von Prozessor 1 zum Prozessor 2 zu kopieren. Auf Prozessor 1 ist jedoch keine sichere Funktion angewählt (p9501 = 0, p9601 = 0). Das Kopieren ist deshalb nicht möglich. Hinweis: Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. Siehe auch: p9700 (SI Kopierfunktion)
Abhilfe:	- p9700 = 0 setzen. - p9501 und/oder p9601 kontrollieren und gegebenenfalls korrigieren. - Kopierfunktion nochmals starten durch Eintragen des entsprechenden Wertes in p9700.
F01665	SI P1: System ist defekt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde ein Defekt im System vor dem letzten oder im aktuellen Hochlauf erkannt. Gegebenenfalls wurde ein neuer Hochlauf (Reset) durchgeführt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy beliebig): - Fehler im aktuellen Hochlauf/Betrieb. Weitere Werte: - Defekt vor dem letzten Hochlauf im System.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren. Zu Störwert = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy beliebig): - Stellen Sie sicher, dass die Control Unit mit dem Power Module verbunden ist.

A01666 (F)	SI Motion P1: Statisches 1-Signal am F-DI für sichere Quittierung
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es steht an dem in p10006 parametrisierten F-DI länger als 10 Sekunden ein logisches 1-Signal an. Wenn am F-DI für sichere Quittierung keine Quittierung durchgeführt wird, muss statisch ein logisches 0-Signal anliegen. Hierdurch wird eine unbeabsichtigte sichere Quittierung (bzw. das Signal "Internal Event Acknowledge") vermieden, wenn ein Drahtbruch auftritt oder einer der beiden Digitaleingänge prellt.
Abhilfe:	Den fehlersicheren Digitaleingang (F-DI) auf logisches 0-Signal setzen (p10006). Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT
A01669 (F, N)	SI Motion: Kombination von Motor und Leistungsteil ungünstig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die verwendete Kombination aus Motor und Leistungsteil ist für den Einsatz der geberlosen sicheren Bewegungsüberwachungen nicht geeignet. Das Verhältnis zwischen Leistungsteil-Bemessungsstrom (r0207[0]) und Motor-Bemessungsstrom (p0305) ist größer als 5. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Motordatensatzes, der den Fehler verursacht hat. Achtung: Das nicht Beachten dieser Warnung kann zum sporadischen Auftreten der Meldung C01711 bzw. C30711 mit Wert 1041 ... 1044 führen.
Abhilfe:	Ein geeignetes Leistungsteil mit geringerer Leistung oder einen Motor mit größerer Leistung verwenden.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F01680	SI Motion P1: Prüfsummenfehler sichere Überwachungen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die vom Antrieb errechnete und in r9728 eingetragene Ist-Prüfsumme über die sicherheitsrelevanten Parameter stimmt nicht mit der bei der letzten Maschinenabnahme gespeicherten Soll-Prüfsumme in p9729 überein. Es wurden sicherheitsrelevante Parameter geändert oder es liegt ein Fehler vor. Hinweis: Diese Störung führt zu einem quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Prüfsummenfehler bei SI-Parametern für Bewegungsüberwachung. 1: Prüfsummenfehler bei SI-Parametern für Istwerte. 2: Prüfsummenfehler bei SI-Parametern für Komponentenzuordnung.
Abhilfe:	- Sicherheitsrelevante Parameter überprüfen und gegebenenfalls korrigieren. - Funktion "RAM nach ROM kopieren" ausführen. - POWER ON durchführen, falls Safety-Parameter geändert wurden, die POWER ON benötigen. - Abnahmetest durchführen.

F01681	SI Motion P1: Parameterwert falsch
Meldungswert:	Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Der Parameter kann mit diesem Wert nicht parametrierbar werden.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>yyyyxxxx dez: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Parameter</p> <p>yyyy = 0:</p> <p>Keine weiteren Informationen vorhanden.</p> <p>xxxx = 9501:</p> <p>Freigabe der Funktion "n < nx Hysterese und Filterung" (p9501.16) ist in Kombination mit der Funktion "Erweiterte Funktionen ohne Anwahl" (p9601.5) nicht erlaubt.</p> <p>xxxx = 9522:</p> <p>Die Getriebestufe wurde zu hoch eingestellt.</p> <p>xxxx = 9547:</p> <p>Der Parameter p9547 ist zu klein eingestellt.</p> <p>xxxx = 9585:</p> <p>Bei Safety ohne Geber und Synchronmotor muss p9585 = 4 eingestellt sein.</p>
Abhilfe:	<p>Parameterwert korrigieren.</p> <p>Zu xxxx = 9547:</p> <p>Bei freigegebener Hysterese/Filterung (p9501.16 = 1) gilt:</p> <p>Parameter p9546/p9346 und p9547/p9347 nach folgender Regel einstellen: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347</p> <p>Zu xxxx = 9522 und 9585:</p> <p>Parameter korrigieren.</p>
F01682	SI Motion P1: Überwachungsfunktion nicht unterstützt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Die in p9501, p9601 oder p9801 freigegebene Überwachungsfunktion wird in dieser Firmware-Version nicht unterstützt.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> Überwachungsfunktion SLP nicht unterstützt (p9501.1). Überwachungsfunktion SCA nicht unterstützt (p9501.7 und p9501.8 ... 15). Überwachungsfunktion SLS-Override nicht unterstützt (p9501.5). Überwachungsfunktion externe ESR-Aktivierung nicht unterstützt (p9501.4). Überwachungsfunktion F-DI in PROFIsafe nicht unterstützt (p9501.30). Freigabe Istwertesynchronisation nicht unterstützt (p9501.3). Überwachungsfunktion durch Firmware nicht unterstützt oder Freigabebit nicht verwendet. Geberlose Überwachungsfunktionen nur antriebsintern unterstützt. Safety Integrated für SINUMERIK wird auf dieser Control Unit nicht unterstützt. Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungsfunktionen nur im Zusammenhang mit PROFIsafe unterstützt (p9501/p9601.1 ... 2 und p9801.1 ... 2). PROFIsafe nur im Zusammenhang mit antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungsfunktionen unterstützt (p9501/p9601.1 ... 2 und p9801.1 ... 2). Geberbehaftete Überwachungsfunktionen bei CU240 nicht unterstützt. Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungsfunktionen nicht unterstützt (p9501, p9601.2). Geberlose Überwachungsfunktionen werden bei Synchronmotoren nicht unterstützt (p9507.2).

Abhilfe: Betroffene Überwachungsfunktion abwählen (p9501, p9601, p9801).
 Hinweis:
 SCA: Safe Cam (Sicherer Nocken)
 SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)
 SLP: Safely-Limited Position (Sicher begrenzte Position)
 SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)
 Siehe auch: p9501 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1)), r9771 (SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 1))

F01683 SI Motion P1: SLS-Freigabe fehlt

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: In p9501 ist die sichere Funktion "SLS" nicht freigegeben, obwohl andere sichere Überwachungen freigegeben sind.
 Hinweis:
 Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.
Abhilfe: Die Funktion "SLS" freigeben (p9501.0) und POWER ON durchführen.
 Hinweis:
 Vor dem POWER ON Änderungen speichern (RAM nach ROM kopieren).
 SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)
 Siehe auch: p9501 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1))

F01690 SI Motion: Datensicherungsproblem beim NVRAM

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung: POWER ON
Ursache: Für die Speicherung der Parameter r9781 und r9782 (Safety-Logbuch) steht nicht genügend Speicherplatz im NVRAM auf dem Antrieb zur Verfügung.
 Hinweis:
 Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 0: Es ist kein physikalisches NVRAM im Antrieb vorhanden.
 1: Es ist kein Speicherplatz im NVRAM mehr frei.
Abhilfe: Zu Störwert = 0:
 - Control Unit mit NVRAM verwenden.
 Zu Störwert = 1:
 - Funktionen abwählen, die nicht benötigt werden und Speicherplatz im NVRAM belegen.
 - Hotline kontaktieren.
 Hinweis:
 NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (Nichtflüchtiger Speicher zum Lesen und Schreiben)

F01692 SI Motion P1: Parameterwert geberlos unzulässig

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Der Parameter kann bei geberlosen Bewegungsüberwachungsfunktionen nicht mit diesem Wert parametrieren werden.
 Hinweis:
 Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Parameternummer mit dem falschen Wert.
 Siehe auch: p9501 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1))
Abhilfe: Den im Störwert angegebenen Parameter korrigieren.
 Siehe auch: p9501 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1))

A01693 (F)	SI Motion P1: Safety-Parametrierung geändert POWER ON erforderlich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurden Safety-Parameter geändert, die erst nach einem POWER ON wirksam werden. Achtung: Alle geänderten Parameter der sicheren Bewegungsüberwachungsfunktionen werden erst nach einem POWER ON wirksam. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Parameternummer des Safety-Parameters, aufgrund dessen Änderung ein POWER ON notwendig ist.
Abhilfe:	- Funktion "RAM nach ROM kopieren" ausführen. - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	POWER ON
A01696 (F)	SI Motion: Testanwahl der Bewegungsüberwachungen im Hochlauf
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Test der Bewegungsüberwachungsfunktionen war unzulässigerweise bereits beim Hochlauf aktiv. Es wird deshalb der Test erst nach einer erneuten Anwahl der in p9705 parametrisierten Zwangsdynamisierung durchgeführt. Hinweis: Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. Siehe auch: p9705 (SI Motion Teststop Signalquelle)
Abhilfe:	Zwangsdynamisierung der sicheren Bewegungsüberwachungen abwählen und erneut anwählen. Die Signalquelle zur Auslösung ist in Binektoreingang p9705 parametrisiert. Siehe auch: p9705 (SI Motion Teststop Signalquelle)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
A01697 (F)	SI Motion: Test der Bewegungsüberwachungen erforderlich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die in p9559 eingestellte Zeit zur Zwangsdynamisierung der Safety-Bewegungsüberwachungsfunktionen ist überschritten. Ein neuer Test ist erforderlich. Nach der nächsten Anwahl der in p9705 parametrisierten Zwangsdynamisierung wird die Meldung zurückgenommen und die Überwachungszeit zurückgesetzt. Hinweis: - Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. - Während eines Hochlaufs werden die Abschaltpfade nicht automatisch geprüft, deshalb steht die Warnung nach dem Hochlauf immer an. - Der Test muss innerhalb des festgelegten maximalen Zeitintervalls (p9559, maximal 9000 Stunden) durchgeführt werden, um die normativen Anforderungen nach einer rechtzeitigen Fehlerrückmeldung und die Bedingungen der Berechnung der Ausfallsrate der Sicherheitsfunktionen (PFH-Wert) zu erfüllen. Ein Betrieb über diesen maximalen Zeitraum hinaus ist zulässig, wenn sichergestellt werden kann, dass die Zwangsdynamisierung durchgeführt wird, bevor sich Personen in den Gefahrenbereich begeben und auf das Funktionieren der Sicherheitsfunktionen angewiesen sind. Siehe auch: p9559 (SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Prozessor 1)), p9705 (SI Motion Teststop Signalquelle)
Abhilfe:	Zwangsdynamisierung der sicheren Bewegungsüberwachungen durchführen. Die Signalquelle zur Auslösung ist in Binektoreingang p9705 parametrisiert. Siehe auch: p9705 (SI Motion Teststop Signalquelle)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)

A01698 (F)	SI P1: Inbetriebnahmemodus aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Inbetriebnahme der Funktion "Safety Integrated" ist angewählt. Diese Meldung wird nach Beendigung der Safety-Inbetriebnahme zurückgenommen. Hinweis: - Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. - Während des Safety-Inbetriebnahmemodus ist die Funktion "STO" intern angewählt. Siehe auch: p0010 (Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter)
Abhilfe:	Keine notwendig.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
A01699 (F)	SI P1: Test der Abschaltpfade erforderlich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die in p9659 eingestellte Zeit zur Zwangsdynamisierung der Safety-Abschaltpfade ist überschritten. Ein neuer Test der Safety-Abschaltpfade ist erforderlich. Nach der nächsten Abwahl der Funktion "STO" wird die Meldung zurückgenommen und die Überwachungszeit zurückgesetzt. Hinweis: - Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. - Der Test muss innerhalb des festgelegten maximalen Zeitintervalls (p9659, maximal 9000 Stunden) durchgeführt werden, um die normativen Anforderungen nach einer rechtzeitigen Fehlerrückmeldung und die Bedingungen der Berechnung der Ausfallsrate der Sicherheitsfunktionen (PFH-Wert) zu erfüllen. Ein Betrieb über diesen maximalen Zeitraum hinaus ist zulässig, wenn sichergestellt werden kann, dass die Zwangsdynamisierung durchgeführt wird, bevor sich Personen in den Gefahrenbereich begeben und auf das Funktionieren der Sicherheitsfunktionen angewiesen sind. Siehe auch: p9659 (SI Zwangsdynamisierung Timer)
Abhilfe:	STO anwählen und wieder abwählen. Hinweis: STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
C01700	SI Motion P1: STOP A ausgelöst
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Antrieb wird über STOP A stillgesetzt (Impulslöschung über den Safety-Abschaltpfad von Prozessor 1). Mögliche Ursachen: - Stopanforderung von Prozessor 2. - Impulse nicht gelöscht nach Teststop-Anwahl. - Folgeaktion der Meldung C01706 "SI Motion P1: SAM/SBR Grenze überschritten". - Folgeaktion der Meldung C01714 "SI Motion P1: Sicher begrenzte Geschwindigkeit überschritten". - Folgeaktion der Meldung C01701 "SI Motion P1: STOP B ausgelöst".
Abhilfe:	- Störungsursache auf dem Überwachungskanal von Prozessor 2 beheben. - Diagnose bei der anstehenden Meldung C01706 durchführen. - Diagnose bei der anstehenden Meldung C01714 durchführen. - Diagnose bei der anstehenden Meldung C01701 durchführen. - Abschaltpfad von Prozessor 1 überprüfen. - Power Module tauschen. - Control Unit tauschen.

Diese Meldung kann ohne POWER ON wie folgt quittiert werden:

- Über F-DI oder PROFIsafe.

Hinweis:

F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)

SBR: Safe Brake Ramp (Sichere Bremsrampenüberwachung)

C01701 SI Motion P1: STOP B ausgelöst

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE (AUS3)

Quittierung: SOFORT (POWER ON)

Ursache: Der Antrieb wird über STOP B stillgesetzt (Abbremsen an der AUS3-Rücklauf rampe).
Als Folge dieser Störung wird nach Unterschreiten der in p9560 parametrisierten Drehzahlschwelle die Meldung C01700 "STOP A ausgelöst" ausgegeben.

Mögliche Ursachen:

- Stopanforderung von Prozessor 2.

- Folgereaktion der Meldung C01714 "SI Motion P1: Sicher begrenzte Geschwindigkeit überschritten".

- Folgereaktion der Meldung C01711 "SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal".

- Folgereaktion der Meldung C01707 "SI Motion P1: Toleranz für Sicheren Betriebshalt überschritten".

Abhilfe: - Störungsursache auf dem Überwachungskanal von Prozessor 2 beheben.

- Diagnose bei der anstehenden Meldung C01714 durchführen.

- Diagnose bei der anstehenden Meldung C01711 durchführen.

- Diagnose bei der anstehenden Meldung C01707 durchführen.

Diese Meldung kann ohne POWER ON wie folgt quittiert werden:

- Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen: F-DI oder PROFIsafe.

Hinweis:

F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

C01706 SI Motion P1: SAM/SBR Grenze überschritten

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT (POWER ON)

Ursache: Bewegungsüberwachungsfunktionen mit eingestellter Überwachung auf Beschleunigung (SAM, p9506 = 3):

- Nach dem Einleiten von STOP B (SS1) hat die Geschwindigkeit die eingestellte Toleranz überschritten.

Bewegungsüberwachungsfunktionen mit eingestellter Bremsrampenüberwachung (SBR, p9506 = 1):

- Nach dem Einleiten von STOP B (SS1) oder SLS-Umschaltung auf die niedrigere Geschwindigkeitsstufe hat die Geschwindigkeit die eingestellte Toleranz überschritten.

Der Antrieb wird durch die Meldung C01700 "SI Motion: STOP A ausgelöst" stillgesetzt.

Abhilfe: Das Bremsverhalten überprüfen und gegebenenfalls die Parametrierung der Funktion "SAM" bzw. "SBR" anpassen.

Diese Meldung kann ohne POWER ON wie folgt quittiert werden:

- Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen: Über F-DI oder PROFIsafe.

Hinweis:

F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)

SBR: Safe Brake Ramp (Sichere Bremsrampenüberwachung)

SI: Safety Integrated

Siehe auch: p9548 (SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Prozessor 1)), p9581 (SI Motion Bremsrampe

Bezugswert (Prozessor 1)), p9582 (SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Prozessor 1)), p9583 (SI Motion

Bremsrampe Überwachungszeit (Prozessor 1))

C01711	SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Der Antrieb hat beim kreuzweisen Vergleich der beiden Überwachungskanäle einen Unterschied zwischen Eingangsdaten oder Ergebnissen der Überwachungen festgestellt und STOP F ausgelöst. Eine der Überwachungen funktioniert nicht mehr zuverlässig, d. h. es ist kein sicherer Betrieb mehr möglich.</p> <p>Ist mindestens eine Überwachungsfunktion aktiv, so wird die Meldung C01701 "SI Motion: STOP B ausgelöst" ausgegeben.</p> <p>Der Meldungswert, der zum STOP F geführt hat, wird in r9725 angezeigt. Die beschriebenen Meldungswerte betreffen den kreuzweisen Datenvergleich zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2.</p> <p>Die nachfolgend beschriebenen Meldungswerte können auch in folgenden Fällen auftreten, falls die explizit genannte Ursache nicht zutrifft:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Fehlerhafte Synchronisation zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2. <p>Meldungswert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>0 bis 999: Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zu dieser Störung geführt hat.</p> <p>0: Stopanforderung vom anderen Überwachungskanal.</p> <p>1: Zustandsabbild der Überwachungsfunktionen SLS oder SAM/SBR (Ergebnisliste 1) (r9710[0], r9710[1]).</p> <p>2: Zustandsabbild der Überwachungsfunktion n < nx (Ergebnisliste 2) (r9711[0], r9711[1]).</p> <p>3: Differenz des Lageistwert (r9713) zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Toleranz in p9542/p9342.</p> <p>4: Synchronisation des kreuzweisen Datenvergleichs zwischen den beiden Kanälen fehlerhaft.</p> <p>5: Funktions-Freigaben (p9501/p9301). Safety-Überwachungstakt zu klein (p9500/p9300).</p> <p>6: Grenzwert für SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).</p> <p>7: Grenzwert für SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).</p> <p>8: Grenzwert für SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).</p> <p>9: Grenzwert für SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).</p> <p>31: Positionstoleranz (p9542/p9342).</p> <p>42: Abschalt Drehzahl Impulslöschung (p9560/p9360).</p> <p>43: Speichertest Stopreaktion (STOP A).</p> <p>44 ... 57: Allgemein</p> <p>Mögliche Ursache 1 (bei Inbetriebnahme bzw. Parameteränderung)</p> <p>Der Toleranzwert für die Überwachungsfunktion ist zwischen den beiden Überwachungskanälen unterschiedlich.</p> <p>Mögliche Ursache 2 (bei laufendem Betrieb)</p> <p>Die Grenzwerte basieren auf dem aktuellen Istwert (r9713). Bei einer Abweichung der sicheren Istwerte zwischen den beiden Überwachungskanälen sind auch die im definierten Abstand liegenden Grenzwerte unterschiedlich (d. h. entspricht Störwert 3). Dies ist feststellbar durch Kontrolle der sicheren Istpositionen.</p> <p>44: Lageistwert (r9713) + Grenzwert SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).</p> <p>45: Lageistwert (r9713) - Grenzwert SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).</p> <p>46: Lageistwert (r9713) + Grenzwert SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).</p> <p>47: Lageistwert (r9713) - Grenzwert SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).</p> <p>48: Lageistwert (r9713) + Grenzwert SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).</p> <p>49: Lageistwert (r9713) - Grenzwert SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).</p> <p>50: Lageistwert (r9713) + Grenzwert SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).</p> <p>51: Lageistwert (r9713) - Grenzwert SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).</p> <p>54: Lageistwert (r9713) + Grenzwert nx (p9546/p9346) + Toleranz (p9542/p9342).</p> <p>55: Lageistwert (r9713) - Grenzwert nx (p9546/p9346).</p> <p>56: Lageistwert (r9713) + Grenzwert nx (p9546/p9346).</p> <p>57: Lageistwert (r9713) - Grenzwert nx (p9546/p9346) - Toleranz (p9542/p9342).</p> <p>58: Aktuelle Stillsetzanforderung.</p> <p>75: Geschwindigkeitsgrenze nx (p9546, p9346).</p> <p>76: Stopreaktion bei SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).</p> <p>77: Stopreaktion bei SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).</p> <p>78: Stopreaktion bei SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).</p> <p>79: Stopreaktion bei SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).</p> <p>81: Geschwindigkeitstoleranz für SAM (p9548/p9348).</p> <p>83: Abnahmetesttimer (p9558/p9358).</p> <p>230: Filterzeitkonstante für n < nx.</p> <p>231: Hysteresetoleranz für n < nx.</p> <p>232: Geglätteter Geschwindigkeitswert.</p>

233: Geglätteter Geschwindigkeitswert + Grenzwert nx / Safety-Überwachungstakt + Hysteresetoleranz.
 234: Geglätteter Geschwindigkeitswert + Grenzwert nx / Safety-Überwachungstakt.
 235: Geglätteter Geschwindigkeitswert - Grenzwert nx / Safety-Überwachungstakt.
 236: Geglätteter Geschwindigkeitswert - Grenzwert nx / Safety-Überwachungstakt - Hysteresetoleranz.
 237: SGA $n < nx$.
 238: Geschwindigkeitsgrenzwert für SAM (p9568/p9368).
 239: Beschleunigung für SBR (p9581/p9381 und p9583/p9383).
 240: Kehrwert der Beschleunigung für SBR (p9581/p9381 und p9583/p9383).
 241: Verzögerungszeit für SBR (p9582/p9382).
 244: Istwerterfassung geberlos Filterzeit (p9587/p9387).
 245: Minimalstrom Istwerterfassung geberlos (p9588/p9388).
 246: Spannungstoleranz Beschleunigung (p9589/p9389).
 247: SDI Toleranz (p9564/p9364).
 248: SDI positiv obere Grenze (7FFFFFFF hex).
 249: Lageistwert (r9713) - SDI Toleranz.
 250: Lageistwert (r9713) + SDI Toleranz.
 251: SDI negativ untere Grenze (80000001 hex).
 252: SDI Stopreaktion (p9566/p9366).
 253: SDI Verzögerungszeit (p9565/p9365).
 254: Einstellung Verhalten während Impulslöschung (p9509/p9309).
 1000: Kontrolltimer abgelaufen. Es sind zu viele Signalveränderungen an den F-DI aufgetreten.
 1001: Initialisierungsfehler des Kontrolltimers.
 1005: Impulse bereits gelöscht bei Teststop-Anwahl.
 1011: Abnahmeteststatus zwischen den Überwachungskanälen unterschiedlich.
 1020: Ausfall der zyklischen Kommunikation zwischen den Überwachungskanälen.
 1041: Strombetrag zu gering (geberlos).
 1042: Plausibilitätsfehler Strom/Spannung.
 1043: Zu viele Beschleunigungsvorgänge.
 1044: Plausibilitätsfehler Stromistwerte.
 6000 ... 6999:
 Fehler in der PROFIsafe-Ansteuerung.
 Bei diesen Meldungswerten werden Failsafe-Ansteuersignale (Failsafe Values) an die Sicherheitsfunktionen übertragen.
 Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Safety-Störung F01611 beschrieben.
 Nicht aufgelistete Meldungswerte sind nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
 Siehe auch: r9725 (SI Motion Diagnose STOP F)

Abhilfe:

Zu Meldungswert = 0:
 - In diesem Überwachungskanal wurde kein Fehler festgestellt. Fehlermeldung des anderen Überwachungskanal beachten (bei Prozessor 2: C30711).
 Zu Meldungswert = 3:
 Inbetriebnahmephase:
 - Überprüfung der Einstellung der Getriebeparameter auf beiden Überwachungskanälen (p9521/p9321, p9522/p9322).
 - Überprüfung des Zählers des Getriebeverhältnisses auf Berücksichtigung der Motorpolpaarzahl (p9522/p9322).
 Im Betrieb:
 - Hochlaufgeber Hochlaufzeit/Rücklaufzeit vergrößern (p1120/p1121), Dynamik des Antriebs verringern.
 Zu Meldungswert = 1 ... 999:
 - Wenn der Meldungswert unter Ursache aufgelistet ist: Überprüfen der kreuzweise verglichenen Parameter, auf die sich der Meldungswert bezieht.
 - Safety-Parameter kopieren.
 - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Software der Control Unit hochrüsten.
 Zu Meldungswert = 1000:
 - Untersuchen des zum F-DI zugehörigen Signals (Kontaktprobleme).
 Zu Meldungswert = 1001:
 - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Software der Control Unit hochrüsten.
 Zu Meldungswert = 1005:
 - Prüfen der Bedingungen für Impulsfreigabe.
 Zu Meldungswert = 1011:
 - Für Diagnose siehe Parameter (r9571).

Zu Meldungswert = 1020:
 - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Control Unit tauschen.
 Zu Meldungswert = 1041:
 - Minimalstrom reduzieren (p9588).
 Zu Meldungswert = 1042:
 - Hochlaufgeber Hochlaufzeit/Rücklaufzeit erhöhen (p1120/p1121).
 - Strom-/Drehzahlregelung auf korrekte Einstellung prüfen (Momentenbildender/Feldbildender Strom und Drehzahlwert darf nicht schwingen).
 - Dynamik des Sollwertes reduzieren.
 - Minimalstrom erhöhen (p9588).
 Zu Meldungswert = 1043:
 - Spannungstoleranz erhöhen (p9589).
 - Hochlaufgeber Hochlaufzeit/Rücklaufzeit erhöhen (p1120/p1121).
 - Strom-/Drehzahlregelung auf korrekte Einstellung prüfen (Momentenbildender/Feldbildender Strom und Drehzahlwert darf nicht schwingen).
 - Dynamik des Sollwertes reduzieren.
 Zu Meldungswert = 6000 ... 6999:
 Siehe Beschreibung der Meldungswerte bei Safety-Störung F01611.
 Diese Meldung kann wie folgt quittiert werden:
 - Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen: Über F-DI oder PROFIsafe

C01712	SI Motion P1: Defekt bei F-IO-Verarbeitung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Der Antrieb hat beim kreuzweisen Vergleich der beiden Überwachungskanäle einen Unterschied zwischen Parametern oder Ergebnissen der F-IO-Verarbeitung festgestellt und STOP F ausgelöst. Eine der Überwachungen funktioniert nicht mehr zuverlässig, d. h. es ist kein sicherer Betrieb mehr möglich.</p> <p>Die Safety-Meldung C01711 mit Meldungswert 0 wird wegen der Auslösung eines STOP F zusätzlich angezeigt. Ist mindestens eine Überwachungsfunktion aktiv, so wird die Safety-Meldung C01701 "SI Motion: STOP B ausgelöst" ausgegeben.</p> <p>Meldungswert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zu dieser Meldung geführt hat.</p> <p>1: SI Diskrepanz Überwachungszeit Eingänge (p10002, p10102). 2: SI Quittierung internes Ereignis Eingangsklemme (p10006, p10106). 3: SI STO Eingangsklemme (p10022, p10122). 4: SI SS1 Eingangsklemme (p10023, p10123). 7: SI SLS Eingangsklemme (p10026, p10126). 13: Zustand der statisch inaktiven Signalquellen unterschiedlich (p10006, p10022 ... p10026). 14: SI Diskrepanz Überwachungszeit Ausgänge (p10002, p10102). 15: SI Quittierung Internes Ereignis (p10006, p10106). 46: SI Digitaleingänge Entprellzeit (p10017, p10117). 47: Auswahl F-DI für PROFIsafe (p10050, p10150). 48: Auswahl F-DI für PROFIsafe (p10050, p10150). 49: SI SDI Positiv Eingangsklemme (p10030, p10130). 50: SI SDI Negativ Eingangsklemme (p10031, p10131).</p>
Abhilfe:	<p>- Parametrierung in den betroffenen Parametern kontrollieren und gegebenenfalls korrigieren. - Gleichheit durch Kopieren der SI-Daten auf Prozessor 2 sicherstellen und danach einen Abnahmetest durchführen.</p> <p>Hinweis: Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden.</p> <p>Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang) SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) SS1: Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1) STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)</p>

C01714	SI Motion P1: Sicher begrenzte Geschwindigkeit überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Antrieb hat sich schneller bewegt als durch den Geschwindigkeitsgrenzwert (p9531) vorgegeben. Der Antrieb wird durch die projektierte Stopreaktion stillgesetzt (p9563). Meldungswert (r2124, dezimal interpretieren): 100: SLS1 überschritten. 200: SLS2 überschritten. 300: SLS3 überschritten. 400: SLS4 überschritten.
Abhilfe:	- Verfahrprogramm auf der Steuerung überprüfen. - Grenzen für "Sicher begrenzte Geschwindigkeit" (SLS) überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p9531). Diese Meldung kann wie folgt quittiert werden: - Über F-DI oder PROFIsafe. Hinweis: SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) Siehe auch: p9531 (SI Motion SLS Grenzwerte (Prozessor 1)), p9563 (SI Motion SLS-spezifische Stopreaktion (Prozessor 1))
C01716	SI Motion P1: Toleranz für sichere Bewegungsrichtung überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Es wurde die Toleranz bei der Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" überschritten. Der Antrieb wird durch die projektierte Stopreaktion stillgesetzt (p9566). Meldungswert (r9749, dezimal interpretieren): 0: Die Toleranz für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung positiv" überschritten. 1: Die Toleranz für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung negativ" überschritten.
Abhilfe:	- Verfahrprogramm auf der Steuerung überprüfen. - Toleranz für die Funktion "SDI" überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p9564). Diese Meldung kann wie folgt quittiert werden: - Funktion "SDI" abwählen und wieder anwählen. - Sichere Quittierung über F-DI oder PROFIsafe durchführen. Hinweis: SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SI: Safety Integrated Siehe auch: p9564 (SI Motion SDI Toleranz (Prozessor 1)), p9565 (SI Motion SDI Verzögerungszeit (Prozessor 1)), p9566 (SI Motion SDI Stopreaktion (Prozessor 1))
C01770	SI Motion P1: Diskrepanzfehler der fehlersicheren Eingänge
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI) weisen länger als in p10002/p10102 parametrisiert einen unterschiedlichen Zustand auf. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Diskrepanzfehler bei F-DI 0 Bit 1: Diskrepanzfehler bei F-DI 1 ... Hinweis: Treten mehrere Diskrepanzfehler aufeinanderfolgend auf, so wird diese Störung nur für den zuerst aufgetretenen Fehler gemeldet.

Abhilfe:	<p>- Verdrahtung der F-DI überprüfen (Kontaktprobleme). Hinweis: Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden. Diskrepanzfehler eines F-DI können nur vollständig quittiert werden, wenn nach dem Beseitigen der Fehlerursache eine sichere Quittierung durchgeführt wurde (p10006 oder Quittierung über PROFIsafe). Solange die sichere Quittierung nicht durchgeführt wurde, verharrt der entsprechende F-DI intern im sicheren Zustand. Bei zyklischen Schaltvorgängen am F-DI muss die Diskrepanzzeit eventuell an die Schaltfrequenz angepasst werden. Entspricht die Periodendauer eines zyklischen Schaltimpulses des zweifachen Wertes von p10002, so sind folgende Formeln zu prüfen: - $p10002 < (tp/2) - td$ (Diskrepanzzeit muss kleiner als halbe Periodendauer abzüglich realer Diskrepanzzeit sein) - $p10002 \geq p9500$ (Diskrepanzzeit muss mindestens p9500 betragen) - $p10002 > td$ (Diskrepanzzeit muss größer als die real auftretbare Schalt-Diskrepanzzeit sein) td = Mögliche reale Diskrepanzzeit in ms, die bei einem Schaltvorgang auftreten kann. Diese muss mindestens 1 SI-Überwachungstakt sein (siehe p9500). tp = Periodendauer eines Schaltvorganges in ms. Bei aktiver Entprellung p10017 wird die Diskrepanzzeit direkt durch die Entprellzeit vorgegeben. Entspricht die Periodendauer eines zyklischen Schaltimpulses der zweifachen Entprellzeit, so sind folgende Formeln zu prüfen: - $p10002 < p10017 + 1 \text{ ms} - td$ - $p10002 > td$ - $p10002 \geq p9500$ Beispiel: Bei 12 ms SI-Überwachungstakt und 110 ms Schaltfrequenz ($p10017 = 0$) darf die Diskrepanzzeit maximal folgendermaßen eingestellt werden: $p10002 \leq (110/2 \text{ ms}) - 12 \text{ ms} = 43 \text{ ms}$ Es ergibt sich gerundet $p10002 \leq 36 \text{ ms}$ (da die Diskrepanzzeit auf ganze SI-Überwachungstakte gerundet übernommen wird, muss auf einen ganzen SI-Überwachungstakt abgerundet werden, falls das Ergebnis kein Vielfaches eines SI-Überwachungstaktes ist). Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)</p>
-----------------	--

A01772	SI Motion P1: Teststop fehlersichere Eingänge/Ausgänge aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Teststop für die fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI) und/oder fehlersicheren Digitalausgänge (F-DO) wird gerade durchgeführt. Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang) F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)
Abhilfe:	Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreichem Beenden oder Abbruch (Fehlerfall) des Teststops.

F01773	SI Motion P1: Teststop fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Beim Teststop der fehlersicheren Ausgänge ist auf dem Prozessor 1 (P1) ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): RRRVWXYZ hex: R: Reserviert. V: Ist-Zustand des betroffenen DO Kanals (vgl. X) auf P1 (entspricht aus HW zurückgelesenen Zuständen, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, usw.). W: Erforderlicher Zustand des betroffenen DO Kanals (vgl. X, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, usw.). X: Betroffene DO Kanäle, die einen Fehler zeigen (Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, usw.). Y: Fehlergrund des Testop-Fehlers. Z: Zustand des Teststops, in dem der Fehler aufgetreten ist.

Y: Fehlergrund des Teststops

Y = 1: MM-Seite im falschen Teststop Zustand (interner Fehler).

Y = 2: Erwartete Zustände der/des DOs wurden nicht erfüllt (CU240D-2: Readback über DI 5 / CU250S-2: Readback über DI 6).

Y = 3: Fehlerhafter Timerzustand auf CU-Seite (interner Fehler).

Y = 4: Erwartete Zustände der/des Diag-DOs wurden nicht erfüllt (CU240D-2: interner Readback auf P2-Kanal / CU250S-2: Readback über DI 6).

Y = 5: Erwartete Zustände der/des zweiten Diag-DOs wurden nicht erfüllt (CU240D-2: interner Readback auf P1-Kanal).

Je nach Fehlergrund (2, 4 oder 5) zeigen X und V den DI bzw. den Diag-DO Zustand an.

Bei mehreren Teststopfehlern wird der zuerst aufgetretene angezeigt.

Z: Teststop Zustand und damit verbundene Testaktionen

Z = 0 ... 3: Synchronisierungsphase des Teststops zwischen P1 und P2 keine Schalthandlungen

Z = 4: DO + OFF und DO - OFF

Z = 5: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 6: DO + ON und DO - ON

Z = 7: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 8: DO + OFF und DO - ON

Z = 9: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 10: DO + ON und DO - OFF

Z = 11: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 12: DO + OFF und DO - OFF

Z = 13: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 14: Teststop Ende

Diag Erwartungshaltungen tabellarisch:

Teststop Zustand: Erwartungshaltung Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: 0/-/-1

7: 0/-/-0

9: 0/-/-0

11: 1/-/-1

13: 0/-/-1

Zweiter Diag Erwartungshaltungen tabellarisch:

Teststop Zustand: Erwartungshaltung Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/-/-1

7: -/-/-0

9: -/-/-1

11: -/-/-0

13: -/-/-1

DI Erwartungshaltungen tabellarisch:

Teststop Zustand: Erwartungshaltung Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/1/1/-

7: -/0/0/-

9: -/0/1/-

11: -/0/1/-

13: -/1/1/-

Beispiel:

Es wird Störung F01773 (P1) mit Störwert = 0001_0127 und Störung F30773 (P2) mit Störwert = 0000_0127 gemeldet.

Dies bedeutet, dass im Zustand 7 (Z = 7) nach dem Schalten des DO-0 (X = 1) auf ON/ON der Zustand des externen Rücklesesignals nicht korrekt gesetzt wurde (Y = 2).

Störwert 0001_0127 gibt hierbei an, dass 0 erwartet wurde (W = 0) und 1 (V = 1) aus der Hardware zurückgelesen wurde.

Störwert 0000_0127 auf dem P2 gibt hierbei die Erwartungshaltung an.

W und V sind bei Störung F30773 immer identisch und zeigen mit 0 an, dass 0 am Rückleseingang erwartet wurde, dies jedoch nicht auf dem anderen Kanal (P1) vorhanden war.

Abhilfe:

Verdrahtung der F-DOs überprüfen und den Teststop erneut starten.

Hinweis:

Die Störung wird zurückgenommen, wenn der Teststop erfolgreich durchgeführt wird.

Bei mehreren Teststop-Fehlern wird der zuerst aufgetretene angezeigt.

Nach Neustart des Teststops wird gegebenenfalls der nächste bereits vorhandene Teststop-Fehler gemeldet.

A01774	SI Motion P1: Teststop notwendig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<ul style="list-style-type: none"> - Nach dem Einschalten des Antriebs wurde noch kein Teststop durchgeführt. - Nach einer Inbetriebnahme ist ein neuer Teststop erforderlich. - Die Zeit zur Durchführung der Zwangsdynamisierung (Teststop) ist abgelaufen (p10003). <p>Hinweis: Der Test muss innerhalb des festgelegten maximalen Zeitintervalls (p10003, maximal 8760 Stunden) durchgeführt werden, um die normativen Anforderungen nach einer rechtzeitigen Fehleraufdeckung und die Bedingungen der Berechnung der Ausfallsrate der Sicherheitsfunktionen (PFH-Wert) zu erfüllen. Ein Betrieb über diesen maximalen Zeitraum hinaus ist zulässig, wenn sichergestellt werden kann, dass die Zwangsdynamisierung durchgeführt wird, bevor sich Personen in den Gefahrenbereich begeben und auf das Funktionieren der Sicherheitsfunktionen angewiesen sind.</p>
Abhilfe:	Teststop auslösen (BI: p10007).
A01796 (F, N)	SI P1: Warten auf Kommunikation
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Der Antrieb wartet auf den Kommunikationsaufbau für die Ausführung der sicheren Funktionen.</p> <p>Hinweis: In diesem Zustand sind die Impulse sicher gelöscht. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 3: Warten auf Kommunikationsaufbau mit PROFIsafe F-Host.</p>
Abhilfe:	<p>Wird die Meldung nach längerer Zeit nicht automatisch zurückgenommen, sind folgende Überprüfungen durchzuführen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Weitere anstehende Meldungen zur PROFIsafe-Kommunikation auswerten. - Betriebszustand des F-Hosts überprüfen. - Kommunikationsverbindung zum F-Host überprüfen. <p>Siehe auch: p9601 (SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 1)), p9801 (SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 2))</p>
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
C01798	SI Motion P1: Teststop läuft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Teststop ist aktiv.
Abhilfe:	<p>Keine notwendig.</p> <p>Die Meldung wird mit Beenden des Teststops zurückgenommen.</p>
C01799	SI Motion P1: Abnahmetestmodus aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Abnahmetestmodus ist aktiv.
Abhilfe:	<p>Keine notwendig.</p> <p>Die Meldung wird mit Verlassen des Abnahmetestmodus zurückgenommen.</p>

F01800	DRIVE-CLiQ: Hardware/Konfiguration fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Es ist ein Fehler bei der DRIVE-CLiQ-Verbindung aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 100 ... 107: Die Kommunikation über DRIVE-CLiQ-Buchse X100 ... X107 ist nicht in den zyklischen Betrieb gewechselt. Die Ursache kann ein fehlerhafter Aufbau oder eine Konfiguration sein, die zu unmöglichem Bustiming führt. 10: Verlust der DRIVE-CLiQ-Verbindung. Die Ursache kann z. B. das Abziehen der DRIVE-CLiQ-Leitung von der Control Unit sein oder durch Kurzschluss bei Motoren mit DRIVE-CLiQ entstehen. Dieser Fehler ist erst bei zyklischer Kommunikation quittierbar. 11: Wiederholte Fehler bei der Verbindungserkennung. Dieser Fehler ist erst bei zyklischer Kommunikation quittierbar. 12: Eine Verbindung wurde erkannt aber der Austausch der Teilnehmerkennung funktioniert nicht. Die Ursache ist wahrscheinlich eine defekte Komponente. Dieser Fehler ist erst bei zyklischer Kommunikation quittierbar.</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 100 ... 107: - Einheitliche Firmware-Version in den DRIVE-CLiQ-Komponenten sicherstellen. - Vermeidung langer Topologien bei kurzen Stromreglertakten. Zu Störwert = 10: - DRIVE-CLiQ-Leitungen an der Control Unit prüfen. - Möglichen Kurzschluss bei Motoren mit DRIVE-CLiQ beseitigen. - POWER ON durchführen. Zu Störwert = 11: - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. Zu Störwert = 12: - Betreffende Komponente austauschen.</p>
A01839	DRIVE-CLiQ-Diagnose: Leitungsfehler zu Komponente
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Der Fehlerzähler (r9936[0...199]) für die Überwachung der DRIVE-CLiQ-Verbindungen/Leitungen hat sich erhöht. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer. Hinweis: Die Komponentennummer gibt die Komponente an, deren Zuleitung aus Richtung der Control Unit gestört ist. Die Warnung geht nach 5 s automatisch wieder weg, wenn keine weiteren Übertragungsfehler aufgetreten sind. Siehe auch: r9936 (DRIVE-CLiQ-Diagnose Fehlerzähler Verbindung)</p>
Abhilfe:	<p>- Entsprechende DRIVE-CLiQ-Leitung prüfen. - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.</p>
A01840	SMI: Komponente ohne Motordaten gefunden
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Es wurde ein SMI/DQI ohne Motordaten gefunden (z. B. SMI als Ersatzteil eingetauscht). Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer aus der Solltopologie.</p>
Abhilfe:	<p>1. Die SMI/DQI-Daten (Motor-/Geberdaten) aus der Datensicherung wieder einspielen (p4690, p4691). 2. POWER ON bei dieser Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).</p>

Hinweis:

DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated

SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

Siehe auch: p4690 (SMI-Ersatzteilkennnummer), p4691 (SMI-Ersatzteilkennnummer Daten sichern/einspielen)

A01900 (F)	PROFIBUS: Konfigurationstelegramm fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein PROFIBUS-Master versucht mit einem fehlerhaften Konfiguriertelegramm eine Verbindung aufzubauen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 2: Zu viele PZD Datenworte für Input oder Output. Die Anzahl der möglichen PZD wird durch die Anzahl der Indizes in r2050/p2051 vorgegeben. 3: Ungerade Byteanzahl für Input oder Output. 211: Unbekannter Parametrierblock. 501: PROFIsafe Parameter fehlerhaft (z. B. F_Dest). 502: PROFIsafe Telegramm nicht passend. Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Überprüfung der Busprojektierung auf der Master- und Slave-Seite. Zu Warnwert = 2: Anzahl Datenworte für Input und Output prüfen. Zu Warnwert = 211: Offline-Version <= Online-Version sicherstellen. Zu Warnwert = 501: Eingestellte PROFIsafe Adresse prüfen (p9610). Zu Warnwert = 502: Freigabe F-DI prüfen (p9501.30).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT
A01900 (F)	PROFIBUS: Konfigurationstelegramm fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein PROFIBUS-Master versucht mit einem fehlerhaften Konfiguriertelegramm eine Verbindung aufzubauen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 2: Zu viele PZD Datenworte für Input oder Output. Die Anzahl der möglichen PZD wird durch die Anzahl der Indizes in r2050/p2051 vorgegeben. 3: Ungerade Byteanzahl für Input oder Output. 4: Einstelldaten für Synchronisation nicht akzeptiert. Weitere Informationen siehe A01902. 211: Unbekannter Parametrierblock. 501: PROFIsafe Parameter fehlerhaft (z. B. F_Dest). 502: PROFIsafe Telegramm nicht passend. Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Überprüfung der Busprojektierung auf der Master- und Slave-Seite. Zu Warnwert = 2: Anzahl Datenworte für Input und Output prüfen. Zu Warnwert = 211: Offline-Version <= Online-Version sicherstellen. Zu Warnwert = 501: Eingestellte PROFIsafe Adresse prüfen (p9610). Zu Warnwert = 502: Freigabe F-DI prüfen (p9501.30).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT

A01902	PB/PN Taktsynchroner Betrieb Parametrierung unzulässig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Parametrierung für den taktsynchronen Betrieb ist unzulässig. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 0: Buszykluszeit Tdp < 0,5 ms. 1: Buszykluszeit Tdp > 32 ms. 2: Buszykluszeit Tdp ist kein ganzzahliges Vielfaches des Stromreglertaktes. 3: Zeitpunkt der Istwerterfassung Ti > Buszykluszeit Tdp oder Ti = 0. 4: Zeitpunkt der Istwerterfassung Ti ist kein ganzzahliges Vielfaches des Stromreglertaktes. 5: Zeitpunkt der Sollwertübernahme To >= Buszykluszeit Tdp oder To = 0. 6: Zeitpunkt der Sollwertübernahme To ist kein ganzzahliges Vielfaches des Stromreglertaktes. 7: Master Applikationszykluszeit Tmapc ist kein ganzzahliges Vielfaches des Drehzahlreglertaktes. 8: Busreserve Buszykluszeit Tdp - Data Exchange Zeit Tdx kleiner zwei Stromreglertakte. 10: Zeitpunkt der Sollwertübernahme To <= Data Exchange Zeit Tdx + Stromreglertakt. 11: Master Applikationszykluszeit Tmapc > 14 x Tdp oder Tmapc = 0. 12: PLL-Toleranzfenster Tpll_w > Tpll_w_max. 13: Buszykluszeit Tdp kein Vielfaches aller Basistakte p0110[x]. 16: Bei COMM BOARD ist der Zeitpunkt für die Istwerterfassung Ti kleiner zwei Stromreglertakte.
Abhilfe:	- Busparametrierung Tdp, Ti, To anpassen. - Strom- bzw. Drehzahlreglertakt anpassen. Zu Warnwert = 10: - Tdx reduzieren durch weniger Busteilnehmer oder kürzere Telegramme. Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
F01910 (N, A)	Feldbus SS Sollwert Timeout
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	Vector: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Empfang der Sollwerte von der Feldbus-Schnittstelle ist unterbrochen. - Busverbindung unterbrochen. - Kommunikationspartner abgeschaltet. Bei PROFIBUS: - PROFIBUS-Master in Zustand STOP gesetzt. Siehe auch: p2040 (Feldbus-SS Überwachungszeit), p2047 (PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit)
Abhilfe:	Busverbindung sicherstellen und Kommunikationspartner einschalten. - Eventuell p2040 anpassen. Bei PROFIBUS: - PROFIBUS-Master in Zustand RUN setzen. - Slave-Redundancy: Bei Betrieb an einem Y-Link ist sicherzustellen, dass in der Slave-Parametrierung "DP-Alarm-Mode = DPV1" eingestellt ist.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F01910 (N, A)	Feldbus: Sollwert Timeout
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	Vector: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT

Ursache:	Der Empfang der Sollwerte von der Feldbus-Schnittstelle (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/US) ist unterbrochen. - Busverbindung unterbrochen. - Controller abgeschaltet. - Controller in Zustand STOP gesetzt. Siehe auch: p2040 (Feldbus-SS Überwachungszeit), p2047 (PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit)
Abhilfe:	Busverbindung sicherstellen und Controller in Zustand RUN setzen. PROFIBUS Slave-Redundancy: Bei Betrieb an einem Y-Link ist sicherzustellen, dass in der Slave-Parametrierung " DP-Alarm-Mode = DPV1" eingestellt ist.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01911 (N, A) PB/PN Taktsynchroner Betrieb Taktausfall

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Global-Control-Telegramm zur Synchronisierung der Takte ist im zyklischen Betrieb mehrere DP-Takte aufeinander ausgefallen oder hat in mehreren DP-Takten aufeinander das über das Parametrieretelegramm vorgegebene Zeitraster verletzt (siehe Buszykluszeit Tdp und Tpllw).
Abhilfe:	- Prüfen der Busphysik (Leitung, Stecker, Abschlusswiderstand, Schirmung, usw.). - Prüfen, ob die Kommunikation kurzzeitig oder dauerhaft unterbrochen wurde. - Bus bzw. Controller auf Auslastung prüfen (z. B. Buszykluszeit Tdp zu kurz eingestellt). PB: PROFIBUS PN: PROFINET
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01912 (N, A) PB/PN Taktsynchroner Betrieb Lebenszeichenausfall

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die maximal zulässige Anzahl von Lebenszeichenfehlern des Controllers (taktsynchroner Betrieb) wurde im zyklischen Betrieb überschritten.
Abhilfe:	- Busphysik prüfen (Leitungen, Stecker, Abschlusswiderstand, Schirmung, usw.). - Die Verschaltung des Controller-Lebenszeichens richtigstellen (p2045). - Prüfen, ob das Lebenszeichen vom Controller richtig gesendet wird (z. B. Trace erstellen mit STW2.12 ... STW2.15 und Triggersignal ZSW1.3). - Prüfen der zulässigen Ausfallrate der Telegramme (p0925). - Bus bzw. Controller auf Auslastung prüfen (z. B. Buszykluszeit Tdp zu kurz eingestellt). Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A01920 (F)	PROFIBUS: Unterbrechung zyklische Verbindung
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die zyklische Verbindung zum PROFIBUS-Master ist unterbrochen.
Abhilfe:	PROFIBUS-Verbindung herstellen und PROFIBUS-Master mit zyklischem Betrieb aktivieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT
A01921 (F)	PROFIBUS: Sollwerte nach To empfangen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Ausgangsdaten des PROFIBUS-Masters (Sollwerte) werden zum falschen Zeitpunkt innerhalb des PROFIBUS-Taktes empfangen.
Abhilfe:	- Busprojektierung prüfen. - Parameter für Taktsynchronisation prüfen (To > Tdx sicherstellen). Hinweis: To: Zeitpunkt der Sollwertübernahme Tdx: Data Exchange Zeit
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT
A01930	PB/PN Stromreglertakt taktsynchron ungleich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Stromreglertakt aller Antriebe beim taktsynchronen Betrieb muss gleich eingestellt sein. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Antriebsobjektes mit abweichendem Stromreglertakt.
Abhilfe:	Stromreglertakte gleich einstellen (p0115[0]). Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
A01931	PB/PN Drehzahlreglertakt taktsynchron ungleich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Drehzahlreglertakt aller Antriebe beim taktsynchronen Betrieb muss gleich eingestellt sein. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Antriebsobjektes mit abweichendem Drehzahlreglertakt.
Abhilfe:	Drehzahlreglertakte gleich einstellen (p0115[1]). Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET

A01932	PB/PN Taktsynchronisation fehlt bei DSC
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es ist keine Taktsynchronisation oder taktsynchrones Lebenszeichen vorhanden und DSC ist angewählt. Hinweis: DSC: Dynamic Servo Control Siehe auch: p0922 (PROFIdrive PZD Telegrammauswahl), p1190 (DSC Lageabweichung XERR), p1191 (DSC Lagereglungsverstärkung KPC)
Abhilfe:	Taktsynchronisation über die Busprojektion einstellen und taktsynchrones Lebenszeichen übertragen. Siehe auch: r2064 (PB/PN Diagnose Taktsynchronität)
A01940	PB/PN Taktsynchronität nicht erreicht
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Bus befindet sich im Zustand Datenaustausch (Data Exchange) und über das Parametriertelegramm wurde der taktsynchrone Betrieb angewählt. Die Synchronisierung auf den vom Master vorgegebenen Takt konnte noch nicht durchgeführt werden. - Der Master sendet kein isochrones Global-Control-Telegramm aus, obwohl der taktsynchrone Betrieb über die Busprojektion angewählt wurde. - Der Master verwendet einen anderen isochronen DP-Takt als im Parametriertelegramm zum Slave übermittelt wurde. - Mindestens ein Antriebsobjekt hat Impulsfreigabe (auch nicht PROFIBUS-/PROFINET-gesteuert) .
Abhilfe:	- Masterapplikation und Busprojektion überprüfen. - Konsistenz zwischen Takteingabe bei der Slaveprojektion und Takteinstellung am Master überprüfen. - Sicherstellen, dass kein Antriebsobjekt Impulsfreigabe hat. Die Impulse erst nach dem Aufsynchronisieren der PROFIBUS-/PROFINET-Antriebe freigeben. Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
A01941	PB/PN Taktsignal fehlt beim Busaufbau
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Bus befindet sich im Zustand Datenaustausch (Data Exchange) und über das Parametriertelegramm wurde der taktsynchrone Betrieb angewählt. Das Global-Control-Telegramm für die Synchronität wird nicht empfangen.
Abhilfe:	Masterapplikation und Busprojektion überprüfen. Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
A01943	PB/PN Taktsignal beim Busaufbau gestört
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Bus befindet sich im Zustand Datenaustausch (Data Exchange) und über das Parametriertelegramm wurde der taktsynchrone Betrieb angewählt. Das Global-Control-Telegramm für die Synchronität wird unregelmäßig empfangen. - Der Master sendet ein unregelmäßiges Global-Control-Telegramm aus. - Der Master verwendet einen anderen isochronen DP-Takt als im Parametriertelegramm zum Slave übermittelt wurde.

Abhilfe:

- Masterapplikation und Busprojektierung überprüfen.
- Konsistenz zwischen Takteingabe bei der Slaveprojektierung und Takteinstellung am Master überprüfen.

Hinweis:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01944 PB/PN Lebenszeichensynchronität nicht erreicht

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Der Bus befindet sich im Zustand Datenaustausch (Data Exchange) und über das Parametriertelegramm wurde der taktsynchrone Betrieb angewählt.
Die Synchronisierung auf das Master-Lebenszeichen (STW2.12 ... STW2.15) konnte noch nicht durchgeführt werden, weil sich das Lebenszeichen anders als im projektierten Zeitraster Tmapc ändert.

Abhilfe:

- Sicherstellen, dass der Master das Lebenszeichen korrekt im Master-Applikationstakt Tmapc inkrementiert.
- Die Verschaltung des Master-Lebenszeichens richtigstellen (p2045).

Hinweis:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01945 PROFIBUS: Verbindung zum Publisher gestört

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Verbindung zu mindestens einem Publisher bei PROFIBUS Querverkehr ist gestört.
Warnwert (r2124, binär interpretieren):
Bit 0 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[0], Verbindung gestört.
...
Bit 15 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[15], Verbindung gestört.

Abhilfe: PROFIBUS Leitungen kontrollieren.
Siehe auch: r2077 (PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen)

A01945 PROFIBUS: Verbindung zum Publisher gestört

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Verbindung zu mindestens einem Publisher bei PROFIBUS Querverkehr ist gestört.
Warnwert (r2124, binär interpretieren):
Bit 0 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[0], Verbindung gestört.
...
Bit 15 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[15], Verbindung gestört.

Abhilfe:

- PROFIBUS Leitungen kontrollieren.
- Erstinbetriebnahme des Publishers mit der gestörten Verbindung durchführen.

Siehe auch: r2077 (PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen)

F01946 (A) PROFIBUS: Verbindung zum Publisher abgebrochen

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Verbindung zu mindestens einem Publisher bei PROFIBUS Querverkehr im zyklischen Betrieb wurde abgebrochen. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[0], Verbindung abgebrochen. ... Bit 15 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[15], Verbindung abgebrochen.
Abhilfe:	- PROFIBUS Leitungen kontrollieren. - Zustand des Publishers mit der abgebrochenen Verbindung prüfen. Siehe auch: r2077 (PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01946 (A) PROFIBUS: Verbindung zum Publisher abgebrochen

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Auf diesem Antriebsobjekt wurde die Verbindung zu mindestens einem Publisher bei PROFIBUS Querverkehr im zyklischen Betrieb abgebrochen. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[0], Verbindung abgebrochen. ... Bit 15 = 1: Publisher mit Adresse in r2077[15], Verbindung abgebrochen.
Abhilfe:	- PROFIBUS Leitungen kontrollieren. - Zustand des Publishers mit der abgebrochenen Verbindung prüfen. Siehe auch: r2077 (PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01950 (N, A) PB/PN Taktsynchroner Betrieb Synchronisation fehlgeschlagen

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Synchronisation des internen Taktes auf das Global-Control-Telegramm ist fehlgeschlagen. Der interne Takt weist eine unerwartete Verschiebung auf.
Abhilfe:	Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose. Hinweis: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F01951	CU SYNC: Synchronisation Applikationstakt fehlt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Interne Synchronisation der Applikationstakte ist fehlgeschlagen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Software der Control Unit hochrüsten.
F01951	CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation Applikationstakt fehlt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Das Betreiben von DRIVE-CLiQ-Komponenten mit unterschiedlichem Applikationstakt an einer DRIVE-CLiQ-Buchse erfordert eine Synchronisation mit der Control Unit. Diese Synchronisation ist fehlgeschlagen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Software der DRIVE-CLiQ-Komponente hochrüsten. - Software der Control Unit hochrüsten. Hinweis: Bei vorhandener Controller Extension (z. B. CX32, NX10) gilt: Überprüfen, ob von der Controller Extension Fehlermeldungen vorliegen und diese gegebenenfalls beheben.
F01952	CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation von Komponente nicht unterstützt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die vorhandene Systemkonfiguration erfordert die Unterstützung der Synchronisation zwischen Basistakt, DRIVE-CLiQ-Takt und Applikationstakt durch die angeschlossenen DRIVE-CLiQ-Komponenten. Es verfügen jedoch nicht alle DRIVE-CLiQ-Komponenten darüber. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentennummer der ersten fehlerhaften DRIVE-CLiQ-Komponente.
Abhilfe:	Hochrüsten der Firmware der im Störwert angegebenen Komponente. Hinweis: Eventuell weitere Komponenten im DRIVE-CLiQ-Strang ebenfalls hochrüsten.
A01953	CU SYNC: Synchronisation nicht abgeschlossen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Nach dem Einschalten des Antriebssystems wurde die Synchronisation zwischen Basistakt und Applikationstakt gestartet und noch nicht innerhalb der tolerierten Zeit abgeschlossen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).

A01953	CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation nicht abgeschlossen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Nach dem Einschalten des Antriebssystems wurde die Synchronisation zwischen Basistakt, DRIVE-CLiQ-Takt und Applikationstakt gestartet und noch nicht innerhalb der tolerierten Zeit abgeschlossen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). Wenn der Fehler nach dem Ändern der Abtastzeiten des Antriebs auftritt, sind bei einem vorhandenen Terminal Module 31 (TM31) die Abtastzeiten (p0115, p4099) ganzzahlig zu den Antriebstakten (p0115) einzustellen.
F01954	CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation nicht erfolgreich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Synchronisation zwischen Basistakt, DRIVE-CLiQ-Takt und Applikationstakt wurde gestartet und konnte nicht erfolgreich abgeschlossen werden (z. B. nach dem Einschalten). Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	1. Die Ursache für eventuell anstehende DRIVE-CLiQ-Fehler beseitigen. 2. Neue Synchronisation anstoßen, z. B. durch: - PROFIBUS-Master abziehen und wieder aufstecken. - PROFIBUS-Master neu starten. - Control Unit aus- und wieder einschalten. - Control Unit Hardware-Reset durchführen (Taster RESET, p0972). - Parameter-Reset mit Laden der gespeicherten Parameter durchführen (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
A01955	CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation DO nicht abgeschlossen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Nach dem Einschalten des Antriebssystems wurde die Synchronisation zwischen Basistakt, DRIVE-CLiQ-Takt und Applikationstakt gestartet und noch nicht innerhalb der tolerierten Zeit abgeschlossen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	POWER ON bei allen Komponenten des DO durchführen (Aus-/Einschalten).
A01990 (F)	USS: PZD Konfiguration fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Konfiguration der Prozessdaten (PZD) für das USS-Protokoll ist fehlerhaft. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 2: PZD-Anzahl (p2022) zu groß für das erste Antriebsobjekt (p978[0]). Die Anzahl der möglichen PZD eines Antriebsobjektes wird durch die Anzahl der Indizes in r2050/p2051 vorgegeben.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 2: Überprüfung der USS PZD Anzahl (p2022) und der maximalen PZD-Anzahl (r2050/p2051) des ersten Antriebsobjekts (p0978[0]).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT

A02000 Funktionsgenerator: Start nicht möglich

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Funktionsgenerator ist bereits gestartet.
Abhilfe: Den Funktionsgenerator stoppen und dann eventuell erneut starten.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.
Siehe auch: p4800 (Funktionsgenerator Steuerung)

A02005 Funktionsgenerator: Antrieb existiert nicht

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das zur Aufschaltung angegebene Antriebsobjekt existiert nicht.
Abhilfe: Vorhandenes Antriebsobjekt mit der entsprechenden Nummer verwenden.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02006 Funktionsgenerator: Kein Antrieb zur Aufschaltung angegeben

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Es wurde kein Antrieb zur Aufschaltung in p4815 angegeben.
Abhilfe: Es muss mindestens ein Antrieb zur Aufschaltung in p4815 angegeben werden.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02007 Funktionsgenerator: Antrieb kein SERVO/VECTOR/DC_CTRL

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das zur Aufschaltung angegebene Antriebsobjekt ist kein SERVO/VECTOR oder DC_CTRL.
Abhilfe: Ein Antriebsobjekt SERVO/VECTOR/DC_CTRL mit der entsprechenden Nummer verwenden.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02008 Funktionsgenerator: Antrieb mehrfach angegeben

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE

Ursache: Das zur Aufschaltung angegebene Antriebsobjekt ist bereits angegeben.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Antriebsobjektnummer des mehrfach angegebenen Antriebsobjektes.

Abhilfe: Ein anderes Antriebsobjekt angeben.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02009 Funktionsgenerator: Betriebsart unzulässig

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die eingestellte Betriebsart (p1300) des Antriebsobjekts ist für den Einsatz des Funktionsgenerators unzulässig.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des betroffenen Antriebsobjekts.

Abhilfe: Die Betriebsart für dieses Antriebsobjekt auf p1300 = 20 (Drehzahlregelung geberlos) oder p1300 = 21 (Drehzahlregelung mit Geber) ändern.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02010 Funktionsgenerator: Drehzahlsollwert von Antrieb nicht Null

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Der Drehzahlsollwert eines zur Aufschaltung angegebenen Antriebs ist größer als der über p1226 eingestellte Wert für die Stillstandserkennung.

Abhilfe: Die Drehzahlsollwerte aller zur Aufschaltung angegebenen Antriebe auf den Wert Null setzen.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02011 Funktionsgenerator: Drehzahlwert von Antrieb nicht Null

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Der Drehzahlwert eines zur Aufschaltung angegebenen Antriebs ist größer als der über p1226 eingestellte Wert für die Stillstandserkennung.

Abhilfe: Vor dem Starten des Funktionsgenerators die jeweiligen Antriebe auf Drehzahl Null setzen.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02015 Funktionsgenerator: Antriebsfreigaben fehlen

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Es fehlen Steuerungshoheit und/oder Freigaben auf einem zur Aufschaltung angegebenen Antrieb.

Abhilfe: Auf dem angegebenen Antriebsobjekt Steuerungshoheit holen und alle Freigaben setzen.

Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02016 Funktionsgenerator: Aufmagnetisierung läuft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Aufmagnetisierung ist auf einem zur Aufschaltung angegebenen Antriebsobjekt noch nicht abgeschlossen.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des betreffenden Antriebsobjektes.
Abhilfe: Die Aufmagnetisierung des Motors abwarten (r0056.4).
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Funktionsgenerator erneut starten.
Siehe auch: r0056 (Zustandswort Regelung)

A02020 Funktionsgenerator: Parameter nicht änderbar

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei aktiviertem Funktionsgenerator (p4800 = 1) kann dessen Parametrierung nicht geändert werden.
Siehe auch: p4810, p4812, p4813, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829
Abhilfe: - Vor dem Parametrieren den Funktionsgenerator stoppen (p4800 = 0).
- Eventuell Funktionsgenerator starten (p4800 = 1).
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.
Siehe auch: p4800 (Funktionsgenerator Steuerung)

A02025 Funktionsgenerator: Periodendauer zu klein

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Wert für die Periodendauer ist zu klein.
Siehe auch: p4821 (Funktionsgenerator Periodendauer)
Abhilfe: Überprüfen und Anpassen des Wertes für die Periodendauer.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.
Siehe auch: p4821 (Funktionsgenerator Periodendauer)

A02026 Funktionsgenerator: Pulsbreite zu groß

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die eingestellte Pulsbreite ist zu groß.
Die Pulsbreite muss kleiner als die Periodendauer sein.
Siehe auch: p4822 (Funktionsgenerator Pulsbreite)

Abhilfe: Pulsbreite verringern.
Hinweis:
 Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
 - Ursache für diese Warnung beseitigen.
 - Funktionsgenerator erneut starten.
 Siehe auch: p4821 (Funktionsgenerator Periodendauer), p4822 (Funktionsgenerator Pulsbreite)

A02030 Funktionsgenerator: Physikalische Adresse gleich Null

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die angegebene physikalische Adresse hat den Wert Null.
 Siehe auch: p4812 (Funktionsgenerator Physikalische Adresse)
Abhilfe: Die physikalische Adresse auf einen Wert ungleich Null setzen.
Hinweis:
 Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
 - Ursache für diese Warnung beseitigen.
 - Funktionsgenerator erneut starten.
 Siehe auch: p4812 (Funktionsgenerator Physikalische Adresse)

A02040 Funktionsgenerator: Wert für Offset unzulässig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Wert für den Offset ist größer als der Wert für die obere Begrenzung oder kleiner als der Wert für die untere Begrenzung.
 Siehe auch: p4826 (Funktionsgenerator Offset)
Abhilfe: Wert für den Offset entsprechend anpassen.
Hinweis:
 Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
 - Ursache für diese Warnung beseitigen.
 - Funktionsgenerator erneut starten.
 Siehe auch: p4826 (Funktionsgenerator Offset), p4828 (Funktionsgenerator Begrenzung unten), p4829 (Funktionsgenerator Begrenzung oben)

A02041 Funktionsgenerator: Wert für Bandbreite unzulässig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Bandbreite ist, bezogen auf den Zeitscheibentakt des Funktionsgenerators, entweder zu klein oder zu groß eingestellt.
 Abhängig vom Zeitscheibentakt ist die Bandbreite wie folgt festgelegt:
 $\text{Bandbreite_max} = 1 / (2 \times \text{Zeitscheibentakt})$
 $\text{Bandbreite_min} = \text{Bandbreite_max} / 100000$
 Beispiel:
 Annahme: p4830 = 125 µs
 --> $\text{Bandbreite_max} = 1 / (2 \times 125 \mu\text{s}) = 4000 \text{ Hz}$
 --> $\text{Bandbreite_min} = 4000 \text{ Hz} / 100000 = 0.04 \text{ Hz}$
Hinweis:
 p4823: Funktionsgenerator Bandbreite
 p4830: Funktionsgenerator Zeitscheibentakt
 Siehe auch: p4823 (Funktionsgenerator Bandbreite), p4830 (Funktionsgenerator Zeitscheibentakt)

Abhilfe: Den Wert für die Bandbreite überprüfen und entsprechend anpassen.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.

A02047 Funktionsgenerator: Zeitscheibentakt ungültig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der gewählte Zeitscheibentakt entspricht keiner vorhandenen Zeitscheibe.
Siehe auch: p4830 (Funktionsgenerator Zeitscheibentakt)
Abhilfe: Den Takt einer vorhandenen Zeitscheibe eingeben. Die Zeitscheiben können über p7901 ausgelesen werden.
Hinweis:
Die Warnung wird wie folgt zurückgesetzt:
- Ursache für diese Warnung beseitigen.
- Funktionsgenerator erneut starten.
Siehe auch: r7901 (Abtastzeiten)

A02050 Trace: Start nicht möglich

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Trace ist bereits gestartet.
Abhilfe: Den Trace stoppen und dann eventuell erneut starten.

A02055 Trace: Aufzeichnungsdauer zu klein

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Wert für die Aufzeichnungsdauer ist zu klein.
Das Minimum ist der doppelte Wert des Aufzeichnungstaktes.
Abhilfe: Wert für die Aufzeichnungsdauer überprüfen und entsprechend anpassen.

A02056 Trace: Aufzeichnungstakt zu klein

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der gewählte Aufzeichnungstakt ist kleiner als der eingestellte Basistakt 0 (p0110[0]).
Abhilfe: Wert für den Aufzeichnungstakt erhöhen.

A02057 Trace: Zeitscheibentakt ungültig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der gewählte Zeitscheibentakt entspricht keiner vorhandenen Zeitscheibe.
Abhilfe: Den Takt einer vorhandenen Zeitscheibe eingeben. Die Zeitscheiben können über p7901 ausgelesen werden.
Siehe auch: r7901 (Abtastzeiten)

A02058	Trace: Zeitscheibentakt für Endlostrace ungültig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der gewählte Zeitscheibentakt kann für den Endlostrace nicht verwendet werden.
Abhilfe:	Den Takt einer vorhandenen Zeitscheibe mit einer Zykluszeit ≥ 2 ms bei bis zu 4 Aufzeichnungskanälen pro Trace eingeben. Die Zeitscheiben können über p7901 ausgelesen werden. Siehe auch: r7901 (Abtastzeiten)
A02059	Trace: Zeitscheibentakt für 2 x 8 Aufzeichnungskanäle ungültig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der gewählte Zeitscheibentakt kann bei mehr als 4 Aufzeichnungskanälen nicht verwendet werden.
Abhilfe:	Den Takt einer vorhandenen Zeitscheibe mit einer Zykluszeit ≥ 4 ms eingeben oder die Anzahl der Aufzeichnungskanäle auf 4 pro Trace reduzieren. Die Zeitscheiben können über p7901 ausgelesen werden. Siehe auch: r7901 (Abtastzeiten)
A02060	Trace: Aufzuzeichnendes Signal fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	- Es wurde kein aufzuzeichnendes Signal angegeben. - Die angegebenen Signale sind nicht gültig.
Abhilfe:	- Aufzuzeichnendes Signal angeben. - Prüfen, ob das jeweilige Signal vom Trace aufgezeichnet werden kann.
A02061	Trace: Signal ungültig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	- Das angegebene Signal existiert nicht. - Das angegebene Signal kann nicht mit dem Trace aufgezeichnet werden.
Abhilfe:	- Aufzuzeichnendes Signal angeben. - Prüfen, ob das jeweilige Signal vom Trace aufgezeichnet werden kann.
A02062	Trace: Triggersignal ungültig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	- Es wurde kein Triggersignal angegeben. - Das angegebene Signal existiert nicht. - Das angegebene Signal ist kein Festpunktsignal. - Das angegebene Signal kann nicht als Triggersignal für den Trace verwendet werden.
Abhilfe:	Gültiges Triggersignal angeben.

A02063 Trace: Datentyp ungültig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der angegebene Datentyp für die Signalauswahl über physikalische Adresse ist ungültig.
Abhilfe: Gültigen Datentyp verwenden.

A02070 Trace: Parameter nicht änderbar

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei aktiviertem Trace kann dessen Parametrierung nicht geändert werden.
Abhilfe: - Vor dem Parametrieren den Trace stoppen.
- Eventuell Trace starten.

A02075 Trace: Pretriggerzeit zu groß

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die eingestellte Pretriggerzeit muss kleiner sein als der Wert für die Aufzeichnungsdauer.
Abhilfe: Wert für die Pretriggerzeit überprüfen und entsprechend anpassen.

F02080 Trace: Parametrierung wegen Einheitenumschaltung gelöscht

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Aufgrund einer Einheitenumschaltung bzw. einer Änderung der Bezugsparameter wurde die Parametrierung des Trace im Antriebsgerät gelöscht.
Abhilfe: Trace erneut starten.

A02097 MTrace: Mehrfachtrace aktivieren nicht möglich

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: In Kombination mit einem Mehrfachtrace sind folgende Funktionen oder Einstellungen nicht zulässig:
- Messfunktion.
- Langzeittrace.
- Triggerbedingung "Aufzeichnungsstart sofort" (IMMEDIATE).
- Triggerbedingung "Start mit Funktionsgenerator" (FG_START).
Abhilfe: - Mehrfachtrace deaktivieren.
- Nicht zulässige Funktion oder Einstellung deaktivieren.

A02098 MTrace: Speichern nicht möglich

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Speichern der Messergebnisse eines Mehrfachtrace auf die Speicherkarte ist nicht möglich.
Ein Mehrfachtrace wird nicht gestartet bzw. abgebrochen.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

1: Speicherkarte nicht erreichbar (nicht gesteckt oder durch ein gemountetes USB-Laufwerk blockiert).

3: Speichervorgang zu langsam. Ein zweiter Trace ist beendet bevor das Speichern der Messergebnisse eines ersten Trace abgeschlossen werden konnte.

4: Speichervorgang abgebrochen (z. B. eine für den Ablagevorgang benötigte Datei konnte nicht mehr gefunden werden).

- Abhilfe:**
- Speicherkarte stecken bzw. unmounten.
 - Eine größere Speicherkarte verwenden.
 - Den Trace mit längerer Tracezeit konfigurieren oder den Endlostrace verwenden.
 - Parameterspeichern während der Mehrfachtrace läuft vermeiden. Ein solcher Speichervorgang kann das Schreiben der Messergebnisdateien auf die Karte blockieren, sodass diese Warnung mit Warnwert 3 auftritt
 - Prüfen, ob andere Funktionen gerade auf Messergebnisdateien des Mehrfachtrace zugreifen.

A02099 Trace: Speicherplatz der Control Unit nicht ausreichend

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** KEINE
- Quittierung:** KEINE
- Ursache:** Der noch verfügbare Speicherplatz auf der Control Unit ist für die Funktion Trace nicht mehr ausreichend.
- Abhilfe:** Speicherbedarf reduzieren, z. B. wie folgt:
- Aufzeichnungsdauer verkürzen.
 - Aufzeichnungstakt erhöhen.
 - Anzahl der aufzuzeichnenden Signale verringern.

A02100 Antrieb: Rechentotzeit Stromregler zu klein

- Meldungswert:** %1
- Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
- Reaktion:** KEINE
- Quittierung:** KEINE
- Ursache:** Der Wert in p0118 führt zu einem Takt Totzeit, weil er vor der Sollwertverfügbarkeit liegt.
Mögliche Ursachen:
- Es wurde eine Parametersicherung mit Version größer 4.3 auf kleiner gleich 4.3 geladen.
 - Die Anlageneigenschaften nach einem Komponententausch passen nicht mehr zur Parametrierung.
- Warnwert (r2134, Fließkomma):
Minimaler Wert für p0118, mit dem keine Totzeit mehr auftritt.
- Abhilfe:**
- p0118 auf den Wert Null setzen.
 - p0118 auf einen Wert größer oder gleich dem Warnwert setzen (bei p1810.11 = 1).
 - p0117 (vom Device) auf automatische Einstellung setzen (p0117 = 1).
 - Firmware-Version der betroffenen Komponenten überprüfen.

A02150 OA: Applikation nicht ladbar

- Meldungswert:** %1
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** KEINE
- Quittierung:** KEINE
- Ursache:** Das System konnte eine OA-Applikation nicht laden.
Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
- Abhilfe:**
- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Firmware auf neuere Version hochrüsten.
 - Hotline kontaktieren.
- Hinweis:
OA: Open Architecture

F02151 (A)	OA: Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Innerhalb einer OA-Applikation ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren. - Control Unit austauschen. Hinweis: OA: Open Architecture
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F02152 (A)	OA: Speicher nicht ausreichend
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Auf dieser Control Unit sind zu viele Funktionen konfiguriert (z. B. zu viele Antriebe, Funktionsmodule, Datensätze, OA-Applikationen, Bausteine, usw.). Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Konfiguration auf dieser Control Unit ändern (z. B. weniger Antriebe, Funktionsmodule, Datensätze, OA-Applikationen, Bausteine, usw.). - Weitere Control Unit einsetzen. Hinweis: OA: Open Architecture
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F03000	NVRAM Fehler bei Aktion
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Ausführung der Aktion p7770 = 1 oder 2 für die NVRAM-Daten ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyxx hex: yy = Fehlerursache, xx = Applikations-ID yy = 1: Die Aktion p7770 = 1 wird in der vorliegenden Version nicht unterstützt, wenn für das betroffene Antriebsobjekt Drive Control Chart (DCC) aktiviert ist. yy = 2: Die Datenlänge der angegebenen Applikation ist im NVRAM und der Sicherung unterschiedlich. yy = 3: Die Checksumme der Daten in p7774 ist fehlerhaft. yy = 4: Keine Daten zum Einspielen vorhanden.
Abhilfe:	- Entsprechend der Fehlerursache die Abhilfe durchführen. - Gegebenenfalls die Aktion erneut starten.

F03001	NVRAM Prüfsumme fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Auswertung der nichtflüchtigen Daten (NVRAM) auf der Control Unit ist ein Prüfsummenfehler aufgetreten. Die betroffenen NVRAM-Daten wurden gelöscht.
Abhilfe:	POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
F03500 (A)	TM: Initialisierung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Bei der Initialisierung des Terminal Modules, der Klemmen der Control Unit oder des Terminal Board 30 ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): yxxx dex y = Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose xxx = Komponentennummer (p0151)
Abhilfe:	- Spannungsversorgung der Control Unit aus-/einschalten. - DRIVE-CLiQ-Verbindung prüfen. - Eventuell Terminal Module tauschen. Das Terminal Module sollte direkt an einer DRIVE-CLiQ-Buchse der Control Unit angeschlossen sein. Tritt der Fehler erneut auf, Terminal Module tauschen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A03501	TM: Abtastzeiten Änderung
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Abtastzeiten der Ein-/Ausgänge wurden verändert. Diese Änderung wird erst nach dem nächsten Hochlauf gültig.
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
F03505 (N, A)	CU: Analogeingang Drahtbruch
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Drahtbruchüberwachung für einen Analogeingang hat angesprochen. Der Eingangsstrom des Analogeingangs hat den in p0761[0...1] parametrisierten Schwellwert unterschritten. p0756[0]: Analogeingang 0 (KI 3/4) p0756[1]: Analogeingang 1 (KI 10/11) Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Hinweis: Die Drahtbruchüberwachung ist bei folgendem Typ des Analogeingangs aktiv: p0756[0...1] = 3 (4 ... 20 mA mit Überwachung)A)
Abhilfe:	- Verdrahtung zur Signalquelle auf Unterbrechungen prüfen. - Höhe des eingepprägten Stroms überprüfen, eventuell ist das eingespeiste Signal zu klein. - Bürdenwiderstand prüfen (250 Ohm). Hinweis: Der vom Analogeingang gemessene Eingangsstrom kann in r0752[0] gelesen werden. Bei p756[0...1] = 3 (Stromeingang unipolar überwacht (+4 ... +20 mA)) gilt: Ein Strom kleiner als 4 mA wird in r752[0...1] nicht angezeigt, sondern r752[0...1] = 4 mA ausgegeben.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F03505 (N, A) CU: Analogeingang Drahtbruch

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, KEINE)
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Die Drahtbruchüberwachung für einen Analogeingang hat angesprochen.
 Der Eingangsstrom des Analogeingangs hat den in p0761[0...1] parametrisierten Schwellwert unterschritten.
 p0756[0]: Analogeingang 0 (KI 3/4)
 p0756[1]: Analogeingang 1 (KI 10/11)
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Hinweis:
 Die Drahtbruchüberwachung ist bei folgendem Typ des Analogeingangs aktiv:
 p0756[0...1] = 3 (4 ... 20 mA mit Überwachung)A)
Abhilfe: - Verdrahtung zur Signalquelle auf Unterbrechungen prüfen.
 - Höhe des eingprägten Stroms überprüfen, eventuell ist das eingespeiste Signal zu klein.
 - Bürdenwiderstand prüfen (250 Ohm).
 Hinweis:
 Der vom Analogeingang gemessene Eingangsstrom kann in r0752[0] gelesen werden.
 Bei p756[0...1] = 3 (Stromeingang unipolar überwacht (+4 ... +20 mA)) gilt:
 Ein Strom kleiner als 4 mA wird in r752[0...1] nicht angezeigt, sondern r752[0...1] = 4 mA ausgegeben.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A03506 (F, N) Spannungsversorgung 24 V fehlt

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die 24-V-Spannungsversorgung für die Digitalausgänge (X124) fehlt.
Abhilfe: Überprüfen der Klemmen für die Spannungsversorgung (X124, L1+, M).
 Reaktion bei F: KEINE
 Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A03510 (F, N) CU: Kalibrierdaten nicht plausibel

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Beim Hochlauf werden die Kalibrierdaten für die Analogeingänge gelesen und auf Plausibilität überprüft.
 Es wurde mindestens ein Kalibrierdatum als ungültig erkannt.
Abhilfe: - Spannungsversorgung der Control Unit aus-/einschalten.
 Bei wiederholtem Auftreten Baugruppe zu tauschen.
 Es ist grundsätzlich ein weiterer Betrieb möglich.
 Der betroffene Analogkanal erreicht eventuell nicht die spezifizierte Genauigkeit.
 Reaktion bei F: Vector: KEINE
 Servo: KEINE (AUS1, AUS2)

Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A03510 (F, N) TM: Kalibrierdaten nicht plausibel

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Beim Hochlauf werden die Kalibrierdaten des Terminal Modules 31 (TM31) gelesen und auf Plausibilität überprüft. Es wurde mindestens ein Kalibrierdatum als ungültig erkannt.
 Warnwert (r2124, binär interpretieren):
 Bit 1: 10-V-Wert Analogeingang 0 ungültig.
 Bit 3: 10-V-Wert Analogeingang 1 ungültig.
 Bit 4: Offset Analogausgang 0 ungültig.
 Bit 5: 10-V-Wert Analogausgang 0 ungültig.
 Bit 6: Offset Analogausgang 1 ungültig.
 Bit 7: 10-V-Wert Analogeingang 1 ungültig.
Abhilfe: - Spannungsversorgung der Control Unit aus-/einschalten.
 - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen.
 Hinweis:
 Bei wiederholtem Auftreten ist die Baugruppe zu tauschen.
 Es ist grundsätzlich ein weiterer Betrieb möglich.
 Der betroffene Analogkanal erreicht eventuell nicht die spezifizierte Genauigkeit.
 Reaktion bei F: Vector: KEINE
 Servo: KEINE (AUS1, AUS2)
 Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A03520 (F, N) CU: Fehler Temperatursensor

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten.
 Es wird erwartet, dass ein Temperatursensor LG-Ni1000 (p0756[2...3] = 6) oder PT1000 p0756[2...3] = 7 über Analogeingang angeschlossen ist.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 33: Analogeingang 2 (AI2) Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen.
 34: Analogeingang 2 (AI2) gemessener Widerstand zu klein (Kurzschluss).
 49: Analogeingang 3 (AI3) Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen.
 50: Analogeingang 3 (AI3) gemessener Widerstand zu klein (Kurzschluss).
 Siehe auch: p0756 (CU Analogeingänge Typ)
Abhilfe: - Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen.
 - Sensor auf korrekte Funktion prüfen und gegebenenfalls austauschen.
 - Analogeingang auf Typ "Kein Sensor angeschlossen" umstellen (p0756 = 8).
 Reaktion bei F: KEINE
 Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A03520 (F, N)	TM: Fehler Temperatursensor
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 1630 Ohm). 2: Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Abhilfe:	- Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen. - Sensor austauschen.
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A03550	TM: Drehzahlsollwertfilter Eigenfrequenz > Shannon-Frequenz
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Filtereigenfrequenz des Drehzahlsollwertfilters (p1417) ist größer oder gleich der Shannon-Frequenz. Die Shannon-Frequenz berechnet sich nach folgender Formel: $0.5 / p4099[3]$ Siehe auch: p1417 (Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz)
Abhilfe:	Die Eigenfrequenz des Drehzahlsollwertfilters (PT2-Tiefpass) verkleinern (p1417).
F03590 (N, A)	TM: Modul nicht bereit
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Das betroffene Terminal Module sendet kein Bereitschaftssignal und keine gültigen zyklischen Daten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Antriebsobjektnummer des betroffenen Terminal Modules.
Abhilfe:	- 24-V-Spannungsversorgung überprüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen. - Überprüfen, ob die Abtastzeit des betroffenen Antriebsobjekts ungleich Null ist (p4099[0]).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A05000 (N)	Leistungsteil: Übertemperatur Kühlkörper Wechselrichter
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Warnschwelle für Übertemperatur am Kühlkörper des Wechselrichters wurde erreicht. Die Reaktion wird über p0290 eingestellt. Erhöht sich die Temperatur des Kühlkörpers um weitere 5 K, so wird die Störung F30004 ausgelöst.

Abhilfe: Folgendes überprüfen:
 - Liegt die Umgebungstemperatur innerhalb der definierten Grenzwerte?
 - Sind die Lastbedingungen und das Lastspiel entsprechend ausgelegt?
 - Ist die Kühlung ausgefallen?

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A05001 (N) Leistungsteil: Übertemperatur Sperrschicht Chip

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Warnschwelle für Übertemperatur der Leistungshalbleiter des Wechselrichters wurde erreicht.

Hinweis:

- Die Reaktion wird über p0290 eingestellt.
- Erhöht sich die Temperatur der Sperrschicht um weitere 15 K, so wird die Störung F30025 ausgelöst.

Abhilfe: Folgendes überprüfen:
 - Liegt die Umgebungstemperatur innerhalb der definierten Grenzwerte?
 - Sind die Lastbedingungen und das Lastspiel entsprechend ausgelegt?
 - Ist die Kühlung ausgefallen?
 - Pulsfrequenz zu hoch?
 Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen), p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A05002 (N) Leistungsteil: Übertemperatur Zuluft

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Für Chassis-Leistungsteile gilt:

Die Warnschwelle für Übertemperatur der Zuluft wurde erreicht. Bei luftgekühlten Leistungsteilen liegt die Schwelle bei 42 °C (Hysterese 2 K). Die Reaktion wird über p0290 eingestellt.

Erhöht sich die Temperatur der Zuluft um weitere 13 K, so wird die Störung F30035 ausgelöst.

Abhilfe: Folgendes überprüfen:
 - Liegt die Umgebungstemperatur innerhalb der definierten Grenzwerte?
 - Ist der Lüfter ausgefallen? Drehrichtung prüfen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A05002 (N) Leistungsteil: Übertemperatur Zuluft

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Warnschwelle für Übertemperatur der Zuluft wurde erreicht. Bei luftgekühlten Leistungsteilen liegt die Schwelle bei 42 °C (Hysterese 2 K). Die Reaktion wird über p0290 eingestellt.

Erhöht sich die Temperatur der Zuluft um weitere 13 K, so wird die Störung F30035 ausgelöst.

Abhilfe: Folgendes überprüfen:
 - Liegt die Umgebungstemperatur innerhalb der definierten Grenzwerte?
 - Ist der Lüfter ausgefallen? Drehrichtung prüfen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A05003 (N)	Leistungsteil: Übertemperatur Innenraum
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Warnschwelle für Übertemperatur des Innenraums wurde erreicht. Erhöht sich die Temperatur des Innenraums um weitere 5 K, so wird die Störung F30036 ausgelöst.
Abhilfe:	Folgendes überprüfen: - Liegt die Umgebungstemperatur innerhalb der definierten Grenzwerte? - Ist der Lüfter ausgefallen? Drehrichtung prüfen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A05004 (N)	Leistungsteil: Übertemperatur Gleichrichter
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Warnschwelle für Übertemperatur des Gleichrichters wurde erreicht. Die Reaktion wird über p0290 eingestellt. Erhöht sich die Temperatur des Gleichrichters um weitere 5 K, so wird die Störung F30037 ausgelöst.
Abhilfe:	Folgendes überprüfen: - Liegt die Umgebungstemperatur innerhalb der definierten Grenzwerte? - Sind die Lastbedingungen und das Lastspiel entsprechend ausgelegt? - Ist der Lüfter ausgefallen? Drehrichtung prüfen. - Ist eine Phase des Netzes ausgefallen? - Ist ein Zweig des Eingangsgleichrichters defekt?
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A05005	Rückkühlanlage: Kühlmittel Volumenstrom zu klein
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Rückkühlanlage: Warnung - Volumenstrom hat Warnwert unterschritten
Abhilfe:	- Rückmeldesignale und Parametrierung prüfen (p0260 ... p0267). - Kühlmittelzufuhr prüfen.
A05006 (N)	Leistungsteil: Übertemperatur Thermisches Modell
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Temperaturdifferenz zwischen Chip und Kühlkörper hat den zulässigen Grenzwert überschritten (nur bei Blocksize-Leistungsteilen). Abhängig von p0290 wird eine entsprechende Überlastreaktion ausgeführt. Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach Unterschreiten des Grenzwertes. Hinweis: Verschwindet die Warnung nicht automatisch und steigt die Temperatur weiter, so kann dies zur Störung F30024 führen. Siehe auch: p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

N05007 (A)	Leistungsteil: Übertemperatur Thermisches Modell (Chassis-LT)
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Temperaturdifferenz zwischen Chip und Kühlkörper hat den zulässigen Grenzwert (r0293) überschritten (nur bei Chassis-Leistungsteilen). Abhängig von p0290 wird eine entsprechende Überlastreaktion ausgeführt. Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach Unterschreiten des Grenzwertes. Siehe auch: p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A05054	Parallelschaltung: Leistungsteil deaktiviert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei dem betreffenden Antriebsobjekt sind weniger parallelgeschaltete Leistungsteile aktiv als in der Solltopologie vorhanden. Ein weiterer Betrieb ist nur mit reduzierter Leistung möglich.
Abhilfe:	Die deaktivierten Leistungsteile gegebenenfalls wieder aktivieren. Siehe auch: p0897 (Parkende Achse Anwahl)
F05118 (A)	Vorladeschutz Gleichzeitigkeitsüberwachung Zeit überschritten
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Es ist eine Rückmeldung für das Vorladeschutz (ALM, SLM, BLM Diode) bzw. Netzschutz (BLM Thyristor) verschaltet und die Gleichzeitigkeitsüberwachung (p0255[4, 6]) aktiviert. Nach dem Öffnen bzw. Schließen eines Schützes der Parallelschaltung haben nach Ablauf der Überwachungszeit nicht alle Schütze denselben Zustand angenommen. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Gleichzeitigkeitsfehler beim Schließen der Schütze. Bit 1 = 1: Gleichzeitigkeitsfehler beim Öffnen der Schütze. Bit 16 = 1: PDS0 Schütz ist geschlossen. Bit 17 = 1: PDS1 Schütz ist geschlossen. Bit 18 = 1: PDS2 Schütz ist geschlossen. Bit 19 = 1: PDS3 Schütz ist geschlossen. Bit 20 = 1: PDS4 Schütz ist geschlossen. Bit 21 = 1: PDS5 Schütz ist geschlossen. Bit 22 = 1: PDS6 Schütz ist geschlossen. Bit 23 = 1: PDS7 Schütz ist geschlossen. Hinweis: PDS: Power unit Data Set (Leistungsteil Datensatz)
Abhilfe:	- Einstellung der Überwachungszeit prüfen (p0255[4, 6]). - Schützverdrahtung und Ansteuerung prüfen. - Gegebenenfalls Schütz tauschen. Siehe auch: p0255 (Leistungsteil Schütz Überwachungszeit)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F05119 (A)	Überbrückungsschutz Gleichzeitigkeitsüberwachung Zeit überschritten
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Es ist eine Rückmeldung für das Überbrückungsschutz verschaltet und die Gleichzeitigkeitsüberwachung (p0255[5, 7]) aktiviert. Nach dem Öffnen bzw. Schließen eines Schützes der Parallelschaltung haben nach Ablauf der Überwachungszeit nicht alle Schütze denselben Zustand angenommen. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Gleichzeitigkeitsfehler beim Schließen der Schütze. Bit 1 = 1: Gleichzeitigkeitsfehler beim Öffnen der Schütze. Bit 16 = 1: PDS0 Schütz ist geschlossen. Bit 17 = 1: PDS1 Schütz ist geschlossen. Bit 18 = 1: PDS2 Schütz ist geschlossen. Bit 19 = 1: PDS3 Schütz ist geschlossen. Bit 20 = 1: PDS4 Schütz ist geschlossen. Bit 21 = 1: PDS5 Schütz ist geschlossen. Bit 22 = 1: PDS6 Schütz ist geschlossen. Bit 23 = 1: PDS7 Schütz ist geschlossen. Hinweis: PDS: Power unit Data Set (Leistungsteil Datensatz)
Abhilfe:	- Einstellung der Überwachungszeit prüfen (p0255[5, 7]). - Schützverdrahtung und Ansteuerung prüfen. - Gegebenenfalls Schütz tauschen. Siehe auch: p0255 (Leistungsteil Schütz Überwachungszeit)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F06310 (A)	Anschlussspannung (p0210) fehlerhaft parametrier
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die gemessenen Zwischenkreisspannung liegt nach beendeter Vorladung außerhalb des Toleranzbereichs. Für den Toleranzbereich gilt: $1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210$ Hinweis: Der Fehler kann nur bei ausgeschaltetem Antrieb quitiert werden. Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)
Abhilfe:	- Parametrisierte Anschlussspannung prüfen und gegebenenfalls ändern (p0210). - Netzspannung kontrollieren. Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F06310 (A)	Anschlussspannung (p0210) fehlerhaft parametrier
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Bei AC/AC-Geräten liegt die gemessenen Zwischenkreisspannung nach beendeter Vorladung außerhalb des Toleranzbereichs. Für den Toleranzbereich gilt: $1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210$ Hinweis: Der Fehler kann nur bei ausgeschaltetem Antrieb quitiert werden. Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

Abhilfe: - Parametrierte Anschlussspannung prüfen und gegebenenfalls ändern (p0210).
 - Netzspannung kontrollieren.
 Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

A06921 (N) Bremswiderstand Phasenunsymmetrie

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die drei Widerstände des Bremsstellers sind nicht symmetrisch.

Abhilfe: - Zuleitungen der Bremswiderstände prüfen.
 - Gegebenenfalls den Wert für die Erkennung der Unsymmetrie vergrößern (p1364).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

F06922 Bremswiderstand Phasenausfall

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT

Ursache: Es wurde ein Phasenausfall beim Bremswiderstand erkannt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 11: Phase U
 12: Phase V
 13: Phase W
 Siehe auch: p3235 (Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit)

Abhilfe: Zuleitungen der Bremswiderstände prüfen.

F07011 Antrieb: Motor Übertemperatur

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP2)
 Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: KTY:
 Die Motortemperatur hat die Störschwelle (p0605) überschritten oder die Zeitstufe (p0606) nach Überschreitung der Warnschwelle (p0604) ist abgelaufen. Es erfolgt die in p0610 parametrisierte Reaktion. Die Warnung wird zurückgenommen, wenn die Auslöseschwelle für Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen ($R > 2120 \text{ Ohm}$) überschritten wird.
 PTC oder Bimetall-Öffner:
 Die Auslöseschwelle von 1650 Ohm wurde überschritten oder der Öffner geöffnet und die Zeitstufe (p0606) ist abgelaufen. Es erfolgt die in p0610 parametrisierte Reaktion.
 Mögliche Ursachen:
 - Motor ist überlastet.
 - Motor Umgebungstemperatur zu hoch.
 - Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 200: Das Motortemperaturmodell 1 (I2t) meldet Übertemperatur (p0612.0 = 1, p0611 > 0, p0615 erreicht).
 Siehe auch: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Abhilfe: - Motorlast verringern.
 - Umgebungstemperatur und Motorbelüftung prüfen.
 - Verdrahtung und Anschluss des PTC oder Bimetall-Öffners prüfen.
 Siehe auch: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

F07011	Antrieb: Motor Übertemperatur
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	KTY84: Die Motortemperatur hat die Störschwelle (p0605) überschritten oder die Zeitstufe (p0606) nach Überschreitung der Warnschwelle (p0604) ist abgelaufen. PTC, Bimetall-Öffner: Die Auslöseschwelle von 1650 Ohm wurde überschritten (bei SME p4600 ... p4603 oder bei TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30) oder die Zeitstufe (p0606) nach Überschreitung von 1650 Ohm ist abgelaufen (bei SME p4600 ... p4603 oder bei TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32). Motortemperaturmodell: Die berechnete Motortemperatur ist zu hoch. Mögliche Ursachen: - Motor überlastet. - Motor Umgebungstemperatur zu hoch. - PTC/Bimetall-Öffner: Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen. - Motortemperaturmodell falsch parametrisiert. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1, 2, 3, 4: Nummer des zur Meldung führenden Temperaturkanals (bei SME/TM120 (p0601 = 10, 11)). 200: Motortemperaturmodell 1 (I2t): Temperatur zu hoch (p0615). 300: Motortemperaturmodell 3: Temperatur ist nach abgelaufener Überwachungszeit immer noch höher als die Warnschwelle (p5398). 301: Motortemperaturmodell 3: Temperatur zu hoch (p5399). 302: Motortemperaturmodell 3: Gebertemperatur liegt nicht im gültigen Bereich. Siehe auch: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Abhilfe:	- Motorlast verringern. - Umgebungstemperatur und Motorbelüftung prüfen. - Verdrahtung und Anschluss des Temperatursensors prüfen. - Überwachungsgrenzen prüfen (p5398, p5399). - Gebertyp kontrollieren (p0404). - Motortyp kontrollieren (p0300, p0301). - Aktivierung des Motortemperaturmodells prüfen (p0612). - Parameter des Motortemperaturmodells prüfen. - Geberkontrollieren (p0404). Siehe auch: p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397
A07012 (N)	Antrieb: Motortemperaturmodell 1 Übertemperatur
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Durch das thermische I2t-Motormodell für Synchronmotoren wurde eine Überschreitung der Warnschwelle festgestellt. Siehe auch: r0034, p0605, p0611, p0612
Abhilfe:	- Motorlast überprüfen und gegebenenfalls reduzieren. - Umgebungstemperatur des Motors überprüfen. - Thermische Zeitkonstante überprüfen (p0611). Hinweis: p0605 hat keinen Einfluss auf die Zeitdauer bis zur Warnung. Siehe auch: r0034, p0605, p0611, p0612
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07012 (N)	Antrieb: Motortemperaturmodell 1/3 Übertemperatur
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Durch das Motortemperaturmodell 1/3 wurde eine Überschreitung der Warnschwelle festgestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 200: Motortemperaturmodell 1 (I2t): Temperatur zu hoch (p0605). 300: Motortemperaturmodell 3: Temperatur zu hoch (p5398). Siehe auch: r0034, p0605, p0611, p0612
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motorlast überprüfen und gegebenenfalls reduzieren. - Umgebungstemperatur des Motors überprüfen. - Aktivierung des Motortemperaturmodells prüfen (p0612). Motortemperaturmodell 1 (I2t): <ul style="list-style-type: none"> - Thermische Zeitkonstante überprüfen (p0611). - Warnschwelle überprüfen (p0605). Motortemperaturmodell 3: <ul style="list-style-type: none"> - Motortypkontrollieren. - Warnschwelleprüfen (p5398). - Modellparameterprüfen. Siehe auch: r0034, p0605, p0611, p0612, r5397
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F07013	Antrieb: Motortemperaturmodell Konfiguration Störung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Ein Fehler in der Konfiguration des Motortemperaturmodells ist aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 300: Motortemperaturmodell 3: Der Geber liefert nicht die für das thermische Modell benötigte Gebertemperatur. 301: Motortemperaturmodell 3: Der Gebertyp ist unbekannt. 302: Motortemperaturmodell 3: Es wurde noch mindestens ein anderes Temperaturmodell gleichzeitig aktiviert. 303: Motortemperaturmodell in aktueller Firmware-Version unbekannt. Siehe auch: p0300, p0301, p0404, p0612
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Gebertypkontrollieren. - Motortypkontrollieren. - Aktivierung des Motortemperaturmodells prüfen (p0612). - Parameter des Motortemperaturmodells prüfen (p5350 und folgende). Siehe auch: p0300, p0301, p0404, p0612
A07014 (N)	Antrieb: Motortemperaturmodell Konfiguration Warnung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein Fehler in der Konfiguration des Motortemperaturmodells ist aufgetreten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Alle Motortemperaturmodelle: Das Speichern der Modelltemperatur ist nicht möglich. Siehe auch: p0610 (Motorübertemperatur Reaktion)

Abhilfe:	- Reaktion bei Motorübertemperatur auf "Warnung und Störung, keine Reduzierung von I _{max} " einstellen (p0610 = 2). Siehe auch: p0610 (Motorübertemperatur Reaktion)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07014 (N)	Antrieb: Motortemperaturmodell Konfiguration Warnung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein Fehler in der Konfiguration des Motortemperaturmodells ist aufgetreten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Alle Motortemperaturmodelle: Das Speichern der Modelltemperatur ist nicht möglich. 300: Motortemperaturmodell 3: Schwellwert für Warnung (p5398) ist höher als Schwellwert für Störung (p5399). Siehe auch: p0610 (Motorübertemperatur Reaktion)
Abhilfe:	- Reaktion bei Motorübertemperatur auf "Warnung und Störung, keine Reduzierung von I _{max} " einstellen (p0610 = 2). - Schwellwerte prüfen und richtigstellen (p5398, p5399). Siehe auch: p0610 (Motorübertemperatur Reaktion)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07015	Antrieb: Motortemperatursensor Warnung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Auswertung des in p0601 eingestellten Temperatursensors wurde ein Fehler erkannt. Mit dem Fehler wird die Zeit in p0607 gestartet. Liegt der Fehler nach Ablauf dieser Zeit noch an, so wird die Störung F07016 ausgegeben, frühestens jedoch 50 ms nach der Warnung A07015. Mögliche Ursachen: - Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 2120 Ohm). - Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Abhilfe:	- Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen. - Parametrierung überprüfen (p0601). Siehe auch: r0035 (Motortemperatur), p0601 (Motortemperatursensor Sensortyp), p0607 (Temperatursensorfehler Zeitstufe)

A07015	Antrieb: Motortemperatursensor Warnung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Auswertung des in p0600 und p0601 eingestellten Temperatursensors wurde ein Fehler erkannt. Mit dem Fehler wird die Zeit in p0607 gestartet. Liegt der Fehler nach Ablauf dieser Zeit noch an, so wird die Störung F07016 ausgegeben, frühestens jedoch 50 ms nach der Warnung A07015. Mögliche Ursachen: - Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 1630 Ohm). - Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm). Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): - Bei SME/TM120 angewählt (p0601 = 10, 11) gilt: Nummer des zur Meldung führenden Temperaturkanals.
Abhilfe:	- Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen. - Parametrierung überprüfen (p0600, p0601). Siehe auch: r0035 (Motortemperatur), p0600 (Motortemperatursensor für Überwachung), p0601 (Motortemperatursensor Sensortyp), p0607 (Temperatursensorfehler Zeitstufe)

F07016	Antrieb: Motortemperatursensor Störung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	Vector: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE, STOP2) Servo: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Auswertung des in p0601 eingestellten Temperatursensors wurde ein Fehler erkannt. Mögliche Ursachen: - Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: $R > 2120 \text{ Ohm}$). - Gemessener Widerstand zu klein (PTC: $R < 20 \text{ Ohm}$, KTY: $R < 50 \text{ Ohm}$). Hinweis: Bei anstehender Warnung A07015 wird die Zeit in p0607 gestartet. Liegt der Fehler nach Ablauf dieser Zeit noch an, so wird die Störung F07016 ausgegeben, frühestens jedoch 50 ms nach der Warnung A07015. Siehe auch: p0607 (Temperatursensorfehler Zeitstufe)
Abhilfe:	- Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen. - Parametrierung überprüfen (p0601). - Asynchronmotoren: Temperatursensorfehler abschalten (p0607 = 0). Siehe auch: r0035 (Motortemperatur), p0601 (Motortemperatursensor Sensortyp), p0607 (Temperatursensorfehler Zeitstufe)
F07016	Antrieb: Motortemperatursensor Störung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	Vector: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE, STOP2) Servo: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Auswertung des in p0600 und p0601 eingestellten Temperatursensors wurde ein Fehler erkannt. Mögliche Ursachen: - Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: $R > 1630 \text{ Ohm}$). - Gemessener Widerstand zu klein (PTC: $R < 20 \text{ Ohm}$, KTY: $R < 50 \text{ Ohm}$). Hinweis: Bei anstehender Warnung A07015 wird die Zeit in p0607 gestartet. Liegt der Fehler nach Ablauf dieser Zeit noch an, so wird die Störung F07016 ausgegeben, frühestens jedoch 50 ms nach der Warnung A07015. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): - Bei SME/TM120 angewählt (p0601 = 10, 11) gilt: Nummer des zur Meldung führenden Temperaturkanals. Siehe auch: p0607 (Temperatursensorfehler Zeitstufe)
Abhilfe:	- Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen. - Parametrierung überprüfen (p0600, p0601). - Asynchronmotoren: Temperatursensorfehler abschalten (p0607 = 0). Siehe auch: r0035 (Motortemperatur), p0600 (Motortemperatursensor für Überwachung), p0601 (Motortemperatursensor Sensortyp), p0607 (Temperatursensorfehler Zeitstufe)
F07080	Antrieb: Regelungsparameter fehlerhaft
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Parameter der Regelung sind fehlerhaft parametrierung (z. B. p0356 = L_Streuung = 0). Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert enthält die betroffene Parameternummer. Folgende Parameternummern treten als Störwerte nur bei Vektorantrieben auf: p0310, bei Synchronmotoren: p0341, p0344, p0350, p0357 Folgende Parameternummern treten als Störwerte nicht bei Synchronmotoren auf: p0354, p0358, p0360 Siehe auch: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300
Abhilfe:	Parameter ändern, der im Störwert (r0949) angezeigt wird (z. B. p0640 = Stromgrenze > 0). Siehe auch: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

F07082	Makro: Ausführung nicht möglich
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Zusatzinformation: %2, Vorl. Parameternummer: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Makro kann nicht ausgeführt werden.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>ccccbbaa hex:</p> <p>cccc = Vorläufige Parameternummer, bb = Zusatzinformation, aa = Fehlerursache</p> <p>Fehlerursachen beim Triggerparameter selbst:</p> <p>19: Aufgerufenes File ist für den Triggerparameter nicht gültig.</p> <p>20: Aufgerufenes File ist für Parameter 15 nicht gültig.</p> <p>21: Aufgerufenes File ist für Parameter 700 nicht gültig.</p> <p>22: Aufgerufenes File ist für Parameter 1000 nicht gültig.</p> <p>23: Aufgerufenes File ist für Parameter 1500 nicht gültig.</p> <p>24: Datentyp eines TAG ist falsch (z. B. Index, Number oder Bit ist nicht U16).</p> <p>Fehlerursachen bei zu setzenden Parametern:</p> <p>25: ErrorLevel hat einen undefinierten Wert.</p> <p>26: Mode hat einen undefinierten Wert.</p> <p>27: Im Tag Value wurde ein Wert als String eingegeben, der nicht "DEFAULT" ist.</p> <p>31: Eingegebener Antriebsobjekttyp unbekannt.</p> <p>32: Für die ermittelte Antriebsobjektnummer konnte kein Gerät gefunden werden.</p> <p>34: Ein Triggerparameter wurde rekursiv aufgerufen.</p> <p>35: Das Schreiben des Parameters über Makro ist nicht erlaubt.</p> <p>36: Prüfung Parameterbeschreibung fehlgeschlagen, Parameter nur lesbar, nicht vorhanden, falscher Datentyp, Wertebereich oder Zuordnung falsch.</p> <p>37: Quellparameter für eine BICO-Verschaltung konnte nicht ermittelt werden.</p> <p>38: Für einen nichtindizierten (bzw. CDS-abhängigen) Parameter wurde ein Index gesetzt.</p> <p>39: Für einen indizierten Parameter wurde kein Index gesetzt.</p> <p>41: Eine BitOperation ist nur für Parameter mit dem Parameterformat DISPLAY_BIN zulässig.</p> <p>42: Für eine BitOperation wurde ein Werte ungleich 0 bzw. 1 gesetzt.</p> <p>43: Das Lesen des durch die BitOperation zu verändernden Parameters ist fehlgeschlagen.</p> <p>51: Werkseinstellung für DEVICE darf nur auf dem DEVICE ausgeführt werden.</p> <p>61: Das Setzen eines Wertes ist fehlgeschlagen.</p>
Abhilfe:	<p>- Den betroffenen Parameter überprüfen.</p> <p>- Makrodatei und BICO-Verschaltung überprüfen.</p> <p>Siehe auch: p0015, p1000, p1500</p>
F07083	Makro: ACX-File nicht gefunden
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das auszuführende ACX-File (Makro) konnte im entsprechenden Verzeichnis nicht gefunden werden.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Parameternummer, mit dem die Ausführung gestartet wurde.</p> <p>Siehe auch: p0015, p1000, p1500</p>
Abhilfe:	- Prüfen, ob das File im entsprechenden Verzeichnis auf der Speicherkarte abgelegt ist.
F07083	Makro: ACX-File nicht gefunden
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das auszuführende ACX-File (Makro) konnte im entsprechenden Verzeichnis nicht gefunden werden.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Parameternummer, mit dem die Ausführung gestartet wurde.</p> <p>Siehe auch: p0015, p1000, p1500</p>

Abhilfe: - Prüfen, ob das File im entsprechenden Verzeichnis auf der Speicherkarte abgelegt ist.
 Beispiel:
 Wird p0015 = 1501 gesetzt, so muss das ausgewählte ACX-File in folgendem Verzeichnis vorhanden sein:
 ... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

F07084 Makro: Bedingung für WaitUntil nicht erfüllt

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die im Makro eingestellte Warte-Bedingung wurde in einer bestimmten Anzahl von Versuchen nicht erfüllt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Parameternummer, für den die Bedingung gesetzt wurde.
Abhilfe: Die Bedingung für die WaitUntil-Schleife überprüfen und richtigstellen.

F07085 Antrieb: Parameter der Steuerung/Regelung geändert

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Es wurden Parameter der Steuerung/Regelung zwangsweise aus folgenden Gründen geändert:
 1. Aufgrund anderer Parameter haben sie dynamische Grenzen überschritten.
 2. Aufgrund nicht vorhandener Eigenschaften der erkannten Hardware sind sie nicht anwendbar.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Geänderte Parameternummer.
 340:
 Die automatische Berechnung der Motor- und Regelungsparameter wurde ausgeführt (p0340 = 1), weil die Vektorregelung als Konfiguration nachträglich aktiviert wurde (r0108.2).
 Siehe auch: p0640, p1082, p1300, p1800
Abhilfe: Keine notwendig.
 Es ist keine Parameteränderung notwendig, da die Parameter bereits sinnvoll begrenzt wurden.

F07086 Einheitenumschaltung: Parametergrenzverletzung durch Bezugswertänderung

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es wurde systemintern ein Bezugsparameter geändert. Das führte dazu, dass bei betroffenen Parametern der eingestellte Wert in bezogener Darstellung nicht geschrieben werden konnte.
 Die Werte der Parameter wurden auf die entsprechend verletzte Minimalgrenze/Maximalgrenze bzw. auf Werkseinstellung gesetzt.
 Mögliche Ursache:
 - Verletzung der statischen oder applikativen Minimalgrenze/Maximalgrenze.
 Störwert (r0949, Parameter):
 Diagnoseparameter zur Anzeige der Parameter, die nicht neu gerechnet werden konnten.
 Siehe auch: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Abhilfe: Den angepassten Parameterwert prüfen und gegebenenfalls korrigieren.
 Siehe auch: r9450 (Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener Berechnung)

F07087 Antrieb: Geberloser Betrieb bei eingestellter Pulsfrequenz nicht möglich

Meldungswert: Parameter: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT

Ursache:	Bei der eingestellten Pulsfrequenz (p1800) ist ein geberloser Betrieb nicht möglich. Der geberlose Betrieb wird bei folgenden Bedingungen aktiviert: - Die Umschaltdrehzahl für den geberlosen Betrieb (p1404) ist kleiner als die Maximaldrehzahl (p0322). - Eine Regelungsart mit geberlosem Betrieb ist eingestellt (p1300). - Geberfehler des Motorgebers führen zur Störreaktion mit geberlosem Betrieb (p0491). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER), p1300 (Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart), p1404 (Geberloser Betrieb Umschaltdrehzahl), p1800 (Pulsfrequenz Sollwert)
Abhilfe:	Pulsfrequenz erhöhen (p1800). Hinweis: Im geberlosen Betrieb muss die Pulsfrequenz mindestens so groß sein wie der halbe Stromreglertakt (1/p0115[0]).

F07088	Einheitenumschaltung: Parametergrenzverletzung durch Einheitenumschaltung
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde eine Einheitenumschaltung angestoßen. Dadurch kam es zur Verletzung einer Parametergrenze. Mögliche Ursachen für die Verletzung einer Parametergrenze: - Bei der Rundung eines Parameters entsprechend seiner Nachkommastellen wurde die statische Minimalgrenze oder Maximalgrenze verletzt. - Ungenauigkeiten beim Datentyp "FloatingPoint". In diesen Fällen wird bei Verletzung der Minimalgrenze aufgerundet und bei Verletzung der Maximalgrenze abgerundet. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Diagnoseparameter r9451 zur Anzeige aller Parameter, deren Wert angepasst werden musste. Siehe auch: p0100 (Motornorm IEC/NEMA), p0349 (Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten), p0505 (Einheitensystem Auswahl), p0595 (Technologische Einheit Auswahl)
Abhilfe:	Die angepassten Parameterwerte prüfen und gegebenenfalls korrigieren. Siehe auch: r9451 (Einheitenumschaltung Angepasste Parameter)

A07089	Einheitenumschaltung: Funktionsmodul aktivieren ist blockiert weil Einheiten umgeschaltet
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde versucht ein Funktionsmodul zu aktivieren. Das ist nicht zulässig, wenn bereits Einheiten umgeschaltet wurden. Siehe auch: p0100 (Motornorm IEC/NEMA), p0349 (Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten), p0505 (Einheitensystem Auswahl)
Abhilfe:	Einheitenumschaltung(en) auf Werkseinstellung zurückstellen.

F07090	Antrieb: Drehmomentgrenze oben kleiner unten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die obere Drehmomentgrenze ist kleiner als die untere Drehmomentgrenze.
Abhilfe:	Wird der Parameter P1 mit p1522 und der Parameter P2 mit p1523 verbunden, muss sichergestellt werden, dass $P1 \geq P2$ gilt.

F07100	Antrieb: Abtastzeiten nicht zurücksetzbar
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Zurücksetzen der Antriebsparameter (p0976) sind die Abtastzeiten über p0111, p0112, p0115 nicht zurücksetzbar. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Parameter, dessen Einstellung das Zurücksetzen der Abtastzeiten verhindert.
Abhilfe:	- Mit den eingestellten Abtastzeiten weiterarbeiten. - Basistakt p0110[0] vor dem Zurücksetzen der Antriebsparameter auf den ursprünglichen Wert setzen.
F07110	Antrieb: Abtastzeiten und Basistakt nicht passend
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die parametrisierten Abtastzeiten passen nicht zum Basistakt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert gibt den betroffenen Parameter an.
Abhilfe:	Stromreglerabtastzeiten identisch zum Basistakt eingeben, z. B. über die Auswahl von p0112. Dabei ist die Auswahl des Basistaktes in p0111 zu beachten. Die Abtastzeiten in p0115 können nur in der Abtastzeiten-Voreinstellung "Experte" (p0112) manuell verändert werden.
A07200	Antrieb: Steuerungshoheit EIN-Befehl steht an
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der EIN/AUS1-Befehl steht an (kein 0-Signal). Der Befehl wird entweder über Binektoreingang p0840 (aktueller CDS) oder Steuerwort Bit 0 über die Steuerungshoheit beeinflusst.
Abhilfe:	Das Signal über Binektoreingang p0840 (aktueller CDS) oder Steuerwort Bit 0 über die Steuerungshoheit auf 0 schalten.
F07220 (N, A)	Antrieb: Führung durch PLC fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE, STOP2) Servo: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Signal "Führung durch PLC" fehlt während des Betriebs. - Verschaltung des Binektoreingangs für "Führung durch PLC" falsch (p0854). - Die überlagerte Steuerung hat das Signal "Führung durch PLC" weggenommen. - Die Datenübertragung über den Feldbus (Master/Antrieb) wurde unterbrochen.
Abhilfe:	- Verschaltung des Binektoreingangs für "Führung durch PLC" überprüfen (p0854). - Das Signal "Führung durch PLC" überprüfen und eventuell einschalten. - Die Datenübertragung über den Feldbus (Master/Antrieb) überprüfen. Hinweis: Falls nach Wegnehmen von "Führung durch PLC" der Antrieb weiterfahren soll, muss die Störreaktion auf KEINE oder der Meldungstyp auf Warnung parametrisiert werden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07300 (A)	Antrieb: Netzschütz Rückmeldung fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<ul style="list-style-type: none"> - Das Netzschütz konnte nicht innerhalb der Zeit in p0861 eingeschaltet werden. - Das Netzschütz konnte nicht innerhalb der Zeit in p0861 ausgeschaltet werden. - Das Netzschütz ist im Betrieb abgefallen. - Das Netzschütz ist eingeschaltet, obwohl der Umrichter ausgeschaltet ist.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Einstellung von p0860 überprüfen. - Rückmeldeschleife vom Netzschütz überprüfen. - Überwachungszeit in p0861 erhöhen. <p>Siehe auch: p0860 (Netzschütz Rückmeldung), p0861 (Netzschütz Überwachungszeit)</p>
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07320	Antrieb: Automatischer Wiederanlauf abgebrochen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<ul style="list-style-type: none"> - Die vorgegebene Anzahl der Wiederanlaufversuche (p1211) wurde aufgebraucht, da innerhalb der Überwachungszeit (p1213) die Störungen nicht quitiert werden konnten. Bei jedem neuen Anlaufversuch wird die Anzahl der Wiederanlaufversuche (p1211) dekrementiert. - Es steht kein aktiver EIN-Befehl an. - Die Überwachungszeit des Leistungsteils ist abgelaufen (p0857). - Bei Verlassen der Inbetriebnahme bzw. bei Ende der Motoridentifikation oder der Drehzahlregleroptimierung wird nicht automatisch wiedereingeschaltet. <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Anzahl der Wiederanlaufversuche erhöhen (p1211). Die aktuelle Anzahl der Anlaufversuche wird in r1214 angezeigt. - Die Wartezeit in p1212 und/oder die Überwachungszeit in p1213 erhöhen. - EIN-Befehl anlegen (p0840). - Die Überwachungszeit des Leistungsteils erhöhen oder abschalten (p0857). - Die Wartezeit für das Rücksetzen des Anlaufzählers verringern (p1213[1]), so dass weniger Fehler im Zeitintervall registriert werden.
F07320	Antrieb: Automatischer Wiederanlauf abgebrochen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<ul style="list-style-type: none"> - Die vorgegebene Anzahl der Wiederanlaufversuche (p1211) wurde aufgebraucht, da innerhalb der Überwachungszeit (p1213) die Störungen nicht quitiert werden konnten. Bei jedem neuen Anlaufversuch wird die Anzahl der Wiederanlaufversuche (p1211) dekrementiert. - Es steht kein aktiver EIN-Befehl an. - Die Überwachungszeit des Leistungsteils ist abgelaufen (p0857). - Bei Verlassen der Inbetriebnahme bzw. bei Ende der Motoridentifikation oder der Drehzahlregleroptimierung wird nicht automatisch wiedereingeschaltet. <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Anzahl der Wiederanlaufversuche erhöhen (p1211). Die aktuelle Anzahl der Anlaufversuche wird in r1214 angezeigt. - Die Wartezeit in p1212 und/oder die Überwachungszeit in p1213 erhöhen. - EIN-Befehl anlegen (p0840). - Die Überwachungszeit des Leistungsteils erhöhen oder abschalten (p0857).

A07321	Antrieb: Automatischer Wiederanlauf aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Wiedereinschaltautomatik (WEA) ist aktiv. Bei Netzwiederkehr und/oder Beseitigung von Ursachen für anstehende Störungen wird der Antrieb automatisch wieder eingeschaltet. Die Impulse werden freigegeben und der Motor beginnt zu drehen. Bei p1210 = 26 wird die Warnung nach Netzwiederkehr auch dann angezeigt, wenn keine Störung und kein EIN-Befehl vorliegt. Das Wiedereinschalten erfolgt mit dem verzögerten Setzen des EIN-Befehls.
Abhilfe:	- Die Wiedereinschaltautomatik (WEA) gegebenenfalls sperren (p1210 = 0). - Durch Wegnahme des Einschaltbefehls (BI: p0840) den Wiedereinschaltvorgang gegebenenfalls direkt abbrechen. - Bei p1210 = 26: Durch Wegnahme der AUS2- / AUS3-Steuerbefehle.
A07321	Antrieb: Automatischer Wiederanlauf aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Wiedereinschaltautomatik (WEA) ist aktiv. Bei Netzwiederkehr und/oder Beseitigung von Ursachen für anstehende Störungen wird der Antrieb automatisch wieder eingeschaltet. Die Impulse werden freigegeben und der Motor beginnt zu drehen.
Abhilfe:	- Die Wiedereinschaltautomatik (WEA) gegebenenfalls sperren (p1210 = 0). - Durch Wegnahme des Einschaltbefehls (BI: p0840) den Wiedereinschaltvorgang gegebenenfalls direkt abbrechen.
A07329 (N)	Antrieb: kT-Schätzer, kT(iq)-Kennlinie oder Spannungskompensation nicht funktionsfähig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Eine Funktion des Funktionsmoduls "Erweiterte Momentenregelung" (r0108.1) wurde aktiviert, die (volle) Funktionsfähigkeit ist allerdings nicht gegeben. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1 ... 3: Der kT-Schätzer ist aktiv (p1780.3 = 1) ohne eine funktionierende Kompensation der Spannungsabbildungsfehler im Umrichter. Dadurch ist die Momentengenauigkeit stark eingeschränkt. 1: Der Umrichter-Spannungsabbildungsfehler "Endwert" ist 0 (p1952). 2: Der Umrichter-Spannungsabbildungsfehler "Stromoffset" ist 0 (p1953). 3: Die Kompensation der Spannungsabbildungsfehler ist ausgeschaltet (p1780.8 = 0). 4: Der kT-Schätzer (p1780.3 = 1), die kT(iq)-Kennlinie (p1780.9 = 1) oder die Kompensation der Spannungsabbildungsfehler (p1780.8 = 1) wurde aktiviert ohne das Funktionsmodul "Erweiterte Momentenregelung" zu aktivieren (bei aktiviertem Funktionsmodul gilt: r0108.1 = 1).
Abhilfe:	Zu Störwert = 1, 2: - Identifikation der Spannungsabbildungsfehler im Umrichter ausführen (p1909.14 = 1, p1910 = 1). - Parameter zur Kompensation der Spannungsabbildungsfehler im Umrichter einstellen (p1952, p1953). Zu Störwert = 3: - Kompensation der Spannungsabbildungsfehler im Umrichter einschalten (p1780.8 = 1). Zu Störwert = 4: - Das Funktionsmodul "Erweiterte Momentenregelung" aktivieren (r0108.1 = 1) oder die entsprechenden Funktionen deaktivieren (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F07330	Fangen: Gemessener Suchstrom zu klein
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während dem Fangen wurde festgestellt, dass der erreichte Suchstrom zu klein ist. Möglicherweise ist der Motor nicht angeschlossen.
Abhilfe:	Anschlussleitungen des Motors überprüfen.
F07331	Fangen: Funktion nicht unterstützt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Ein Umschalten auf den drehenden Motor ist nicht möglich. Die Funktion "Fangen" wird in folgenden Fällen nicht unterstützt: Permanenterregter Synchronmotor (PEM): Betrieb mit U/f-Kennlinie und geberlose Vektorregelung.
Abhilfe:	Funktion "Fangen" abwählen (p1200 = 0).
A07350 (F)	Antrieb: Messtaster auf Digitalausgang parametriert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Messtaster ist an einen bidirektionalen Digitaleingang/-ausgang angeschlossen und die Klemme als Ausgang eingestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1) 9: DI/DO 9 (X122.10/X132.2) 10: DI/DO 10 (X122.12/X132.3) 11: DI/DO 11 (X122.13/X132.4) 12: DI/DO 12 (X132.9) 13: DI/DO 13 (X132.10) 14: DI/DO 14 (X132.12) 15: DI/DO 15 (X132.13) Zur Klemmenbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für CU320, die zweite für CU305.
Abhilfe:	- Klemme als Eingang einstellen (p0728). - Messtaster abwählen (p0488, p0489, p0580).
Reaktion bei F:	AUS1
Quittierung bei F:	SOFORT
A07400 (N)	Antrieb: Zwischenkreisspannungs-Maximum-Regler aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Zwischenkreisspannungsregler ist durch Überschreiten der oberen Einschaltsschwelle (r1242, r1282) aktiviert worden. Die Rücklaufzeiten werden automatisch erhöht, um die Zwischenkreisspannung (r0070) innerhalb der zulässigen Grenzen zu halten. Es entsteht eine Regelabweichung zwischen Soll- und Ist Drehzahl. Beim Abschalten des Zwischenkreisspannungsreglers wird deshalb der Ausgang des Hochlaufgebers auf den Drehzahlwert gesetzt. Siehe auch: r0056, p1240, p1280
Abhilfe:	Falls ein Eingreifen des Reglers nicht erwünscht ist: - Rücklaufzeiten erhöhen. - Vdc_max-Regler abschalten (p1240 = 0 bei Vektorregelung, p1280 = 0 bei U/f-Steuerung).

Wenn Rücklaufzeiten nicht verändert werden sollen:
 - Chopper bzw. Rückspeiseeinheit einsetzen.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A07400 (N) Antrieb: Zwischenkreisspannungs-Maximum-Regler aktiv

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Zwischenkreisspannungsregler ist aufgrund der oberen Einschaltsschwelle (p1244) aktiviert worden. Es kann eine Regelabweichung zwischen Soll- und Ist-drehzahl entstehen. Siehe auch: r0056 (Zustandswort Regelung), p1240
Abhilfe: Keine notwendig.
 Diese Warnung verschwindet automatisch nach deutlichem Unterschreiten der oberen Schwelle. Gegebenenfalls folgende Maßnahmen ergreifen:
 - Braking Module bzw. Rückspeiseeinheit einsetzen.
 - Rücklaufzeiten erhöhen (p1121, p1135).
 - Vdc_max-Regler abschalten (p1240 = 0).
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A07401 (N) Antrieb: Zwischenkreisspannungs-Maximum-Regler deaktiviert

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Vdc_max-Regler kann die Zwischenkreisspannung (r0070) nicht unterhalb des Grenzwertes (r1242, r1282) halten und wurde deshalb abgeschaltet.
 - Netzspannung ist permanent höher als für das Leistungsteil spezifiziert.
 - Motor ist permanent im generatorischen Betrieb bedingt durch eine antreibende Last.
Abhilfe: - Überprüfen, ob die Eingangsspannung innerhalb des zulässigen Bereiches liegt.
 - Überprüfen, ob Lastspiel und Lastgrenzen innerhalb der zulässigen Grenzen liegen.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A07402 (N) Antrieb: Zwischenkreisspannungs-Minimum-Regler aktiv

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Zwischenkreisspannungsregler ist durch Unterschreiten der unteren Einschaltsschwelle (r1246, r1286) aktiviert worden.
 Die kinetische Energie des Motors wird verwendet, um den Zwischenkreis zu puffern. Der Antrieb wird dadurch abgebremst.
 Siehe auch: r0056, p1240, p1280
Abhilfe: Warnung geht mit Wiederkehr des speisenden Netzes.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A07402 (N)	Antrieb: Zwischenkreisspannungs-Minimum-Regler aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Zwischenkreisspannungsregler ist aufgrund der unteren Einschaltsschwelle (p1248) aktiviert worden. Es kann eine Regelabweichung zwischen Soll- und Istzahl entstehen. Eine mögliche Ursache kann z. B. der Ausfall des speisenden Netzes sein. Siehe auch: r0056, p1240, p1248
Abhilfe:	Keine notwendig. Diese Warnung verschwindet automatisch nach deutlichem Überschreiten der unteren Schwelle. Gegebenenfalls folgende Maßnahmen ergreifen: - Netz und Einspeisung prüfen. - Hochlaufzeiten erhöhen (p1120). - Vdc_min-Regler abschalten (p1240 = 0).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F07403 (N, A)	Antrieb: Zwischenkreisspannungsschwelle unten erreicht
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Überwachung der Zwischenkreisspannung ist aktiv (p1240 = 5, 6) und die untere Zwischenkreisspannungsschwelle (p1248) wurde im Zustand "Betrieb" erreicht.
Abhilfe:	- Netzspannung überprüfen. - Einspeisung überprüfen. - Die untere Zwischenkreisspannungsschwelle verkleinern (p1248). - Überwachung der Zwischenkreisspannung abschalten (p1240 = 0).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07404	Antrieb: Zwischenkreisspannungsüberwachung Vdc_Max
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Überwachung der Zwischenkreisspannung p1284 hat angesprochen (nur U/f-Steuerung).
Abhilfe:	- Netzspannung überprüfen. - Bremsmodul überprüfen. - Geräte-Anschlussspannung (p0210) anpassen. - Überwachung der Zwischenkreisspannung anpassen (p1284).

F07404	Antrieb: Zwischenkreisspannungsschwelle oben erreicht
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Überwachung der Zwischenkreisspannung ist aktiv (p1240 = 4, 6) und die obere Zwischenkreisspannungsschwelle (p1244) wurde im Zustand "Betrieb" erreicht.
Abhilfe:	- Netzspannung überprüfen. - Einspeisemodul oder Braking Module überprüfen. - Die obere Zwischenkreisspannungsschwelle vergrößern (p1244). - Überwachung der Zwischenkreisspannung abschalten (p1240 = 0).

F07405 (N, A)	Antrieb: Kinetische Pufferung minimale Drehzahl unterschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während der kinetischen Pufferung ist die minimale Drehzahl (p1257 bzw. p1297 bei Vektorantrieben mit U/f-Steuerung) unterschritten worden, ohne dass das Netz wiedergekehrt ist.
Abhilfe:	Drehzahlschwelle für Vdc_min-Regler (Kinetische Pufferung) überprüfen (p1257, p1297). Siehe auch: p1257 (Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle), p1297 (Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f))
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07406 (N, A)	Antrieb: Kinetische Pufferung maximale Dauer überschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die maximale Pufferzeit (p1255 bzw. p1295 bei Vektorantrieben mit U/f-Steuerung) ist überschritten worden, ohne dass das Netz wiedergekehrt ist.
Abhilfe:	Zeitschwelle für Vdc-min-Regler (Kinetische Pufferung) überprüfen (p1255, p1295). Siehe auch: p1255 (Vdc_min-Regler Zeitschwelle), p1295 (Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f))
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A07409	Antrieb: U/f-Steuerung Strombegrenzungsregler aktiv
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Strombegrenzungsregler der U/f-Steuerung wurde durch Überschreiten der Stromgrenze aktiviert.
Abhilfe:	Die Warnung verschwindet automatisch nach einer der folgenden Maßnahmen: - Stromgrenze erhöhen (p0640). - Last reduzieren. - Hochlaufampen für Solldrehzahl verlangsamen.
F07410	Antrieb: Stromreglerausgang begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Bedingung " $I_{\text{ist}} = 0$ und $U_{\text{q_soll_1}}$ länger als 16 ms in Begrenzung" steht an und kann folgende Ursachen haben: - Motor nicht angeschlossen oder Motorschutz geöffnet. - Motordaten und Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) passen nicht zusammen. - Keine Zwischenkreisspannung vorhanden. - Leistungsteil defekt. - Die Funktion "Fangen" ist nicht aktiviert.
Abhilfe:	- Motor anschließen oder Motorschutz überprüfen. - Motorparametrierung und Schaltungsart (Stern/Dreieck) prüfen. - Zwischenkreisspannung überprüfen (r0070). - Leistungsteil überprüfen. - Funktion "Fangen" aktivieren (p1200).

F07410	Antrieb: Stromreglerausgang begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Bedingung " $I_{\text{ist}} = 0$ und $U_{\text{q_soll_1}}$ länger als 16 ms in Begrenzung" steht an und kann folgende Ursachen haben: <ul style="list-style-type: none">- Motor nicht angeschlossen oder Motorschutz geöffnet.- Keine Zwischenkreisspannung vorhanden.- Motor Module defekt.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Motor anschließen oder Motorschutz überprüfen.- Zwischenkreisspannung überprüfen (r0070).- Motor Module überprüfen.
F07411	Antrieb: Flussreglerausgang begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 Servo: AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei konfigurierter Schnellmagnetisierung ($p1401.6 = 1$) wird der vorgegebene Flusssollwert nicht erreicht, obwohl 90 % des Maximalstroms vorgegeben wird. <ul style="list-style-type: none">- Motordaten sind falsch.- Motordaten und Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) passen nicht zusammen.- Stromgrenze ist zu niedrig für den Motor eingestellt.- Asynchronmotor (geberlos, gesteuert) in I2t-Begrenzung.- Leistungsteil zu klein.- Aufmagnetisierungszeit zu klein.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Motordaten richtigstellen. Motordatenidentifikation und drehende Messung durchführen.- Schaltungsart des Motors überprüfen.- Stromgrenzen richtigstellen (p0640).- Belastung des Asynchronmotors verringern.- Eventuell größeres Leistungsteil einsetzen.- Motorzuleitung prüfen.- Leistungsteil prüfen.- p0346 vergrößern.
F07411	Antrieb: Flussreglerausgang begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 Servo: AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der vorgegebene Flusssollwert kann nicht erreicht werden, obwohl der eingestellte maximale Feldstrom vorgegeben wird (p1603). <ul style="list-style-type: none">- Motordaten sind falsch.- Motordaten und Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) passen nicht zusammen.- Stromgrenze ist zu niedrig für den Motor eingestellt (p0640, p0323, p1603).- Asynchronmotor (geberlos, gesteuert) in I2t-Begrenzung.- Motor Module ist zu klein.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Motordaten richtigstellen.- Schaltungsart des Motors überprüfen.- Stromgrenzen richtigstellen (p0640, p0323, p1603).- Belastung des Asynchronmotors verringern.- Eventuell größeres Motor Module einsetzen.

F07412	Antrieb: Kommutierungswinkel fehlerhaft (Motormodell)
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde ein fehlerhafter Kommutierungswinkel erkannt, der zu einer Mitkopplung im Drehzahlregler führen kann.</p> <p>Mögliche Ursachen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Phasenfolge der Ausgangsphasen für den Motor ist falsch (z. B. Phasen vertauscht). - Der Motorgeber ist falsch auf die Magnetlage justiert. - Der Motorgeber ist beschädigt. - Der Kommutierungswinkeloffset ist falsch eingestellt (p0431). - Die Daten zur Berechnung des Motormodells sind falsch eingestellt (p0356 (Motor-Ständerstreuinduktivität) und/oder p0350 (Motor-Ständerwiderstand) und/oder p0352 (Leitungswiderstand)). - Die Umschaltzahl für das Motormodell ist zu klein (p1752). Die Überwachung wird erst oberhalb der Umschaltzahl wirksam. - Bei aktivierter Pollageidentifikation (p1982 = 1) hat die Pollageidentifikation gegebenenfalls einen fehlerhaften Wert ermittelt. - Das Drehzahlsignal des Motorgebers ist gestört. - Der Regelkreis ist wegen fehlerhafter Parametrierung instabil. <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>SERVO:</p> <p>0: Der Vergleich des Pollagewinkels aus Geber und Motormodell hat einen zu großen Wert ergeben (> 80 ° elektrisch).</p> <p>1: -</p> <p>VECTOR:</p> <p>0: Der Vergleich des Pollagewinkels aus Geber und Motormodell hat einen zu großen Wert ergeben (> 45 ° elektrisch).</p> <p>1: Die Änderung des Drehzahlsignals des Motorgebers hat sich innerhalb eines Stromreglertaktes um > p0492 geändert.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Phasenfolge für den Motor prüfen und gegebenenfalls richtigstellen (Verdrahtung, p1820). - Falls der Geberanbau verändert wurde, den Geber neu justieren. - Defekten Motorgeber tauschen. - Den Kommutierungswinkeloffset richtig einstellen (p0431). Gegebenenfalls über p1990 ermitteln. - Motor-Ständerwiderstand, Leitungswiderstand und Motor-Ständerstreuinduktivität richtig einstellen (p0350, p0352, p0356). <p>Leitungswiderstand aus Querschnitt und Länge berechnen, Induktivität und Ständerwiderstand mit Hilfe des Motordatenblatts überprüfen, Ständerwiderstand z. B. mit einem Multimeter messen und gegebenenfalls mit der stehenden Motordatenidentifikation (p1910) die Werte nochmals identifizieren lassen.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Umschaltzahl für das Motormodell vergrößern (p1752). Bei p1752 > p1082 (Maximaldrehzahl) ist die Überwachung komplett ausgeschaltet. - Bei aktivierter Pollageidentifikation (p1982 = 1) das Verfahren für die Pollageidentifikation prüfen (p1980) und eine neue Pollageidentifikation durch Ab- und Anwahl erzwingen (p1982 = 0 -> 1). <p>Hinweis:</p> <p>Bei High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx) sollte bei Anwendungen mit hohem Strom die Überwachung gegebenenfalls ausgeschaltet werden.</p>
F07413	Antrieb: Kommutierungswinkel fehlerhaft (Pollageidentifikation)
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde ein fehlerhafter Kommutierungswinkel erkannt, der zu einer Mitkopplung im Drehzahlregler führen kann.</p> <p>Innerhalb der Pollageidentifikation (p1982 = 2):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Es wurde eine Differenz zum Geberwinkel von > 45 ° elektrisch ermittelt. <p>Bei VECTOR innerhalb der Drehgeberjustage (p1990 = 2):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Es wurde eine Differenz zum Geberwinkel von > 6 ° elektrisch ermittelt.

- Abhilfe:**
- Den Kommutierungswinkeloffset richtig einstellen (p0431).
 - Nach Gebertausch den Motorgeber neu justieren.
 - Defekten Motorgeber tauschen.
 - Pollageidentifikation überprüfen. Falls die Pollageidentifikation für diesen Motortyp ungeeignet ist, die Plausibilitätsprüfung ausschalten (p1982 = 0).

F07414 (N, A) Antrieb: Geberseriennummer geändert

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
- Reaktion:** GEBER (AUS2, KEINE)
- Quittierung:** SOFORT
- Ursache:** Die Seriennummer des Motorgebers eines Synchronmotors hat sich geändert. Die Änderung wird nur bei Gebern mit Seriennummer (z. B. EnDat-Geber) und Einbaumotoren (z. B. p0300 = 401) oder Fremdmotoren (p0300 = 2) überprüft.
- Ursache 1:
- Es wurde der Geber getauscht.
- Ursache 2:
- Neuinbetriebnahme eines Fremd-, Einbau- oder Linearmotors.
- Ursache 3:
- Es wurde der Motor mit eingebautem und justiertem Geber getauscht.
- Ursache 4:
- Es wurde ein Firmware-Update auf eine Version durchgeführt, die eine Prüfung der Geberseriennummer durchführt.
- Hinweis:
- Mit Lageregelung wird die Seriennummer beim Start der Justage (p2507 = 2) übernommen.
- Bei justiertem Geber (p2507 = 3) wird die Seriennummer auf Änderung überprüft und gegebenenfalls die Justage zurückgesetzt (p2507 = 1).
- Zum Ausblenden der Überwachung der Seriennummer ist wie folgt vorzugehen:
- Folgende Seriennummer für den entsprechenden Geberdatensatz einstellen: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
 - F07414 auf Meldungstyp N parametrieren (p2118, p2119).
- Abhilfe:** Zu Ursache 1, 2:
- Automatische Justierung mit Hilfe der Pollageidentifikation durchführen. Störung quittieren. Die Pollageidentifikation mit p1990 = 1 anstoßen. Danach die korrekte Ausführung der Pollageidentifikation prüfen.
- SERVO:
- Falls in p1980 ein Pollageidentifikationsverfahren angewählt ist und p0301 nicht einen Motortyp mit ab Werk justiertem Geber enthält, wird p1990 automatisch aktiviert.
- oder
- Justierung über p0431 einstellen. Die neue Seriennummer wird dabei automatisch übernommen.
- oder
- Mechanische Justierung des Gebers durchführen. Die neue Seriennummer mit p0440 = 1 übernehmen.
- Zu Ursache 3, 4:
- Die neue Seriennummer mit p0440 = 1 übernehmen.
- Reaktion bei N: KEINE
- Quittierung bei N: KEINE
- Reaktion bei A: KEINE
- Quittierung bei A: KEINE

N07415 (F) Antrieb: Übertragung Kommutierungswinkeloffset läuft

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
- Reaktion:** AUS2
- Quittierung:** KEINE
- Ursache:** Der Kommutierungswinkeloffset wurde mit p1990 = 1 automatisch bestimmt.
- Diese Störung bewirkt eine Impulslöschung, die zum Übertragen des Kommutierungswinkeloffsets nach p0431 notwendig ist.
- Siehe auch: p1990 (Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln)
- Abhilfe:** Die Störung kann ohne weitere Maßnahmen quitiert werden.
- Reaktion bei F: AUS2
- Quittierung bei F: SOFORT

A07416	Antrieb: Konfiguration Flussregler
Meldungswert:	Parameter: %1, Index: %2, Fehlerursache: %3
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Konfiguration der Flussssteuerung (p1401) weist Widersprüche auf. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): ccbbaaaa hex aaaa = Parameter bb = Index cc = Fehlerursache 1: Schnellmagnetisierung (p1401.6) zu Sanftanlauf (p1401.0). 2: Schnellmagnetisierung zu Flussaufbausteuerung (p1401.2). 3: Schnellmagnetisierung (p1401.6) zu Rs-Identifizierung nach Wiederanlauf (p0621 = 2).
Abhilfe:	Zu Fehlerursache = 1: - Sanftanlauf ausschalten (p1401.0 = 0). - Schnellmagnetisierung ausschalten (p1401.6 = 0). Zu Fehlerursache = 2: - Flussaufbau-Steuerung ausschalten (p1401.2 = 0). - Schnellmagnetisierung ausschalten (p1401.6 = 0). Zu Fehlerursache = 3: - Rs-Identifikation umparametrieren (p0621 = 0, 1). - Schnellmagnetisierung ausschalten (p1401.6 = 0).
F07420	Antrieb: Stromsollwertfilter Eigenfrequenz > Shannon-Frequenz
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Eine der Filtereigenfrequenzen ist größer als die Shannon-Frequenz. Die Shannon-Frequenz berechnet sich nach folgender Formel: $0.5 / p0115[0]$ Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Bit 0: Filter 1 (p1658, p1660) Bit 1: Filter 2 (p1663, p1665) Bit 2: Filter 3 (p1668, p1670) Bit 3: Filter 4 (p1673, p1675) Bit 8 ... 15: Datensatznummer (von Null beginnend) Bit 16: Filter 5 (p5202, p5204) - Erweiterte Stromsollwertfilter (r0108.21) Bit 17: Filter 6 (p5207, p5209) - Erweiterte Stromsollwertfilter (r0108.21) Bit 18: Filter 7 (p5212, p5214) - Erweiterte Stromsollwertfilter (r0108.21) Bit 19: Filter 8 (p5217, p5219) - Erweiterte Stromsollwertfilter (r0108.21) Bit 20: Filter 9 (p5222, p5224) - Erweiterte Stromsollwertfilter (r0108.21) Bit 21: Filter 10 (p5227, p5229) - Erweiterte Stromsollwertfilter (r0108.21)
Abhilfe:	- Zähler- oder Nenner-Eigenfrequenz des betroffenen Stromsollwertfilters verkleinern. - Stromreglerabtastzeit verkleinern (p0115[0]). - Betroffenes Filter abschalten (p1656).
F07421	Antrieb: Drehzahlfilter Eigenfrequenz > Shannon-Frequenz
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Eine der Filtereigenfrequenzen ist größer als die Shannon-Frequenz. Die Shannon-Frequenz berechnet sich nach folgender Formel: $0.5 / p0115[1]$ Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Bit 0: Filter 1 (p1417, p1419) Bit 1: Filter 2 (p1423, p1425) Bit 4: Istwertfilter (p1447, p1449) Bit 8 ... 15: Datensatznummer (von Null beginnend)

- Abhilfe:**
- Zähler- oder Nenner-Eigenfrequenz des betroffenen Drehzahlsollwertfilters verkleinern.
 - Drehzahlreglerabtastrzeit verkleinern (p0115[1]).
 - Betroffenes Filter abschalten (p1413, p1414).

F07422 Antrieb: Referenzmodell Eigenfrequenz > Shannon-Frequenz

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
- Reaktion:** KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
- Quittierung:** SOFORT (POWER ON)
- Ursache:** Die Filtereigenfrequenz des PT2-Gliedes für das Referenzmodell (p1433) ist größer als die Shannon-Frequenz. Die Shannon-Frequenz berechnet sich nach folgender Formel: $0.5 / p0115[1]$
- Abhilfe:**
- Eigenfrequenz des PT2-Gliedes für das Referenzmodell verkleinern (p1433).
 - Drehzahlreglerabtastrzeit verkleinern (p0115[1]).

F07426 (A) Technologieregler Istwert begrenzt

- Meldungswert:** %1
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
- Quittierung:** SOFORT
- Ursache:** Der über Konnektoreingang p2264 verschaltete Istwert für den Technologieregler hat eine Begrenzung erreicht. Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
1: Obergrenze erreicht.
2: Untergrenze erreicht.
- Abhilfe:**
- Grenzen an Signalpegel anpassen (p2267, p2268).
 - Normierung des Istwerts prüfen (p0595, p0596).
 - Auswertung der Grenzen abschalten (p2252 Bit 3)
- Siehe auch: p0595 (Technologische Einheit Auswahl), p0596 (Technologische Einheit Bezugsgröße), p2264 (Technologieregler Istwert), p2267 (Technologieregler Obergrenze Istwert), p2268 (Technologieregler Untergrenze Istwert)
- Reaktion bei A: KEINE
- Quittierung bei A: KEINE

A07428 (N) Technologieregler Parametrierfehler

- Meldungswert:** %1
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** KEINE
- Quittierung:** KEINE
- Ursache:** Im Technologieregler liegt ein Parametrierfehler vor. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
1:
Die obere Ausgangsbegrenzung in p2291 ist kleiner eingestellt als die untere Ausgangsbegrenzung in p2292.
- Abhilfe:**
- Zu Warnwert = 1:
Die Ausgangsbegrenzung in p2291 größer einstellen als in p2292.
Siehe auch: p2291 (Technologieregler Maximalbegrenzung), p2292 (Technologieregler Minimalbegrenzung)
- Reaktion bei N: KEINE
- Quittierung bei N: KEINE

F07429 Antrieb: DSC ohne Geber nicht möglich

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
- Reaktion:** AUS2
- Quittierung:** SOFORT (POWER ON)
- Ursache:** Die Funktion DSC (Dynamic Servo Control) wurde aktiviert, obwohl kein Geber vorhanden ist. Siehe auch: p1191 (DSC Lagereglerversärkung KPC)
- Abhilfe:** Wenn kein Geber vorhanden ist und der Konnektoreingang p1191 (DSC Lagereglerversärkung) verschaltet ist, dann muss der Konnektoreingang p1191 = 0-Signal haben.

F07430	Antrieb: Umschaltung Drehmomentgesteuerter Betrieb nicht möglich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei geberlosem Betrieb ist eine Umschaltung in den drehmomentgesteuerten Betrieb (Bl: p1501) nicht möglich.
Abhilfe:	Nicht in den drehmomentgesteuerten Betrieb umschalten.
F07431	Antrieb: Umschaltung Geberloser Betrieb nicht möglich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei drehmomentgesteuertem Betrieb ist eine Umschaltung in den geberlosen Betrieb (p1404) nicht möglich.
Abhilfe:	Nicht in den geberlosen Betrieb umschalten.
F07432	Antrieb: Motor ohne Überspannungsschutz
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Motor kann im Fehlerfall bei Maximaldrehzahl eine Überspannung erzeugen, die zur Zerstörung des Antriebssystems führen kann. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Zugehöriger Antriebsdatensatz (DDS).
Abhilfe:	Für Überspannungsschutz gibt es folgende Möglichkeiten: 1. Maximaldrehzahl (p1082) begrenzen ohne weiteren Schutz. Die maximale Drehzahl ohne Schutz berechnet sich wie folgt: Synchronmotoren rotatorisch: $p1082 [1/min] \leq 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]$ Linearmotoren: $p1082 [m/min] \leq 73.484 * p0297/p0316 [N/A]$ Synchronmotoren rotatorisch am Hochfrequenz-Umrichter: $p1082 [1/min] \leq 4.33165E9 * (-p0316 + \sqrt{p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F]}) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F])$ Linearmotor am Hochfrequenz-Umrichter: $p1082 [m/min] \leq 689.403 * p0315 * (\sqrt{p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F]}) / (r0297 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F])$ Asynchronmotoren rotatorisch am Hochfrequenz-Umrichter: $p1082 [1/min] \leq \text{Maximum} (2.11383E5 / (r0313 * \sqrt{(r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [\mu F]})) ; 0.6364 * r0297 * p0311[1/min] / p0304$ 2. Voltage Protection Module (VPM) verwenden in Verbindung mit der Funktion "Sicher abgeschaltetes Moment" (p9601, p9801, nur für Synchronmotoren). Bei Verwendung eines Synchronmotors mit VPM am Hochfrequenz-Umrichter muss gelten: $p1082 [1/min] \leq p0348 * (r0377 + p0233) / p0233$ Das VPM schließt im Fehlerfall den Motor kurz. Da während des Kurzschlusses Impulslöschung vorliegen muss, müssen die Klemmen für die Funktion "Sicher abgeschaltetes Moment" (STO) zum VPM verdrahtet werden. Bei Verwendung eines VPM muss p0643 = 1 gesetzt werden. 3. Internen Spannungsschutz aktivieren (p1231 = 3, nur für Synchronmotoren). Dabei müssen folgende Hardware-Voraussetzungen erfüllt sein: - Die Einspeisung des Verbandes muss rückspeisefähig sein (Active Line Module, Smart Line Module) und die Rückspeiseleistung der Einspeisung darf nicht kleiner als die maximal ausgenutzte S1-Leistung des Synchronmotors sein. - Für Control Unit und Einspeisung muss eine andere 24-V-Versorgung als für das Motor Module mit dem aktivierten Spannungsschutz vorhanden sein. Die 24-V-Versorgung dieses Motor Modules muss zwischenkreisgepuffert sein (z. B. CSM). - Es muss ein Braking Module mit entsprechend projektiertem Bremswiderstand am Zwischenkreis vorhanden sein. - Der Synchronmotor muss kurzschlussfest sein. Siehe auch: p0643 (Überspannungsschutz bei Synchronmotoren), p1231

F07433	Antrieb: Regelung mit Geber nicht möglich da Geber nicht entparkt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Umschaltung auf Regelung mit Geber ist nicht möglich, da der Geber nicht entparkt wurde.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfung, ob die Firmware des Gebers die Funktion "Parken" unterstützt (r0481.6 = 1). - Firmware hochrüsten. <p>Hinweis: Bei Langstator-Motoren (p3870.0 = 1) gilt: Der Geber muss das Entparken abgeschlossen haben (r3875.0 = 1), bevor auf Regelung mit Geber umgeschaltet werden kann. Der Geber wird über Binektoreingang p3876 = 0/1-Signal entparkt und bleibt bis 0-Signal in diesem Zustand.</p>
F07434	Antrieb: Drehsinn ändern unter Impulsfreigabe nicht möglich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde unter Impulsfreigabe auf einen Antriebsdatensatz umgeschaltet, der einen anderen Drehsinn parametrier hat (p1821).
Abhilfe:	<p>Eine Änderung des Drehsinns des Motors über p1821 ist grundsätzlich nur bei Impulssperre möglich.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Umschaltung des Antriebsdatensatzes bei Impulssperre durchführen. - Sicherstellen, dass die Umschaltung auf einen Antriebsdatensatz keine Änderung des Drehsinns des Motors zur Folge hat (d. h. bei diesen Antriebsdatensätzen muss in p1821 der gleiche Wert stehen). <p>Siehe auch: p1821 (Drehsinn)</p>
F07435 (N)	Antrieb: Hochlaufgebersetzen bei geberloser Vektorregelung
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während des Betriebs mit geberloser Vektorregelung (r1407.1) wurde der Hochlaufgeber angehalten (p1141). Ein interner Setzbefehl des Hochlaufgebers führte zum Einfrieren der gesetzten Solldrehzahl.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Haltbefehl für Hochlaufgeber deaktivieren (p1141). - Störung unterdrücken (p2101, p2119). Dies ist notwendig, wenn der Hochlaufgeber über Tippen bei gleichzeitiger Sperre des Drehzahlsollwertes (r0898.6) angehalten wird.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A07440	EPOS: Ruckzeit wird begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Berechnung der Ruckzeit $Tr = \max(p2572, p2573) / p2574$ ergab einen zu großen Wert, so dass die Ruckzeit intern auf 1000 ms begrenzt wird.
Abhilfe:	<p>Hinweis: Die Warnung wird auch ausgegeben, wenn die Ruckbegrenzung nicht aktiv ist.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ruckbegrenzung vergrößern (p2574). - Maximalbeschleunigung bzw. Maximalverzögerung verkleinern (p2572, p2573). <p>Siehe auch: p2572 (EPOS Maximalbeschleunigung), p2573 (EPOS Maximalverzögerung), p2574 (EPOS Ruckbegrenzung)</p>

A07441	LR: Lageoffset der Absolutwertgeberjustage sichern
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Status der Absolutwertgeberjustage hat sich geändert. Zur permanenten Übernahme des ermittelten Lageoffsets (p2525) ist nichtflüchtig zu speichern (p0971).
Abhilfe:	Keine notwendig. Diese Warnung verschwindet automatisch nach dem Speichern des Offsets. Siehe auch: p2507 (LR Absolutwertgeberjustage Status), p2525 (LR Geberjustage Offset)
F07442 (A)	LR: Multiturn passt nicht zum Modulobereich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Verhältnis von Multiturnaflösung zum Modulobereich (p2576) ist nicht ganzzahlig. Dies führt zum Zurücksetzen der Justage, weil der Lageistwert nach dem Aus-/Einschalten nicht reproduzierbar ist.
Abhilfe:	Das Verhältnis von Multiturnaflösung zum Modulobereich ganzzahlig machen. Das Verhältnis v berechnet sich wie folgt: 1. Motorgeber $v = (p0421 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)$ 2. Direkter Geber $v = (p0421 * p2506) / p2576$ Siehe auch: p0412, p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07443 (A)	LR: Referenzpunkt-Koordinate nicht im zulässigen Bereich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die bei der Geberjustage über den Konnektoreingang p2599 empfangene Referenzpunkt-Koordinate liegt außerhalb des halben Geberbereiches und kann nicht als aktuelle Achsposition gesetzt werden. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Maximal zulässige Wert für die Referenzpunkt-Koordinate.
Abhilfe:	Für die Referenzpunkt-Koordinate einen kleineren Wert als im Störwert angegeben einstellen. Siehe auch: p2598 (EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle), p2599 (EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07447	Lastgetriebe: Lageverfolgung maximaler Istwert überschritten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Geberdatensatz: %2, Antriebsdatensatz: %3
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Antrieb/Geber (Motorgeber) erkennt bei projektierte Lageverfolgung des Lastgetriebes einen maximal möglichen, absoluten Lageistwert (r2723), der nicht mehr innerhalb von 32 Bit dargestellt werden kann. Maximaler Wert: $p0408 * p2721 * 2^{p0419}$ Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): ccbbaa hex aa = Geberdatensatz bb = Komponentennummer cc = Antriebsdatensatz Siehe auch: p0408 (Rotatorischer Geber Strichzahl), p0419 (Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits)), p2721 (Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell)

Abhilfe:

- Feinauflösung verringern (p0419).
- Multiturnauflösung verringern (p2721).

Siehe auch: p0419 (Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits)), p2721 (Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell)

F07448 (A)	Lastgetriebe: Lageverfolgung Linearachse hat maximalen Bereich überschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der aktuell wirksame Motorgeber (Geber 1) hat bei projektierter Linearachse/keine Modulachse den maximal möglichen Verfahrbereich überschritten. Der maximale Verfahrbereich ist bei projektierter Linearachse auf das 64-fache (+/- 32-fache) von p0421 festgelegt. Er ist in p2721 zu lesen und als Anzahl von Lastumdrehungen zu interpretieren. Hinweis: Nur der Motorgeber im aktuell wirksamen Antriebsdatensatz wird hier überwacht. Der aktuell wirksame Antriebsdatensatz wird in x = r0051 angezeigt und der entsprechende Motorgeber wird in p0187[x] vorgegeben.
Abhilfe:	Die Störung ist wie folgt zu beheben: <ul style="list-style-type: none"> - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p2720.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07449 (A)	Lastgetriebe: Lageverfolgung Aktuelle Position außerhalb Toleranzfenster
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der aktuell wirksame Motorgeber wurde im ausgeschalteten Zustand um einen größeren Wert verfahren als im Toleranzfenster parametrierter. Der Bezug zwischen Mechanik und Geber besteht eventuell nicht mehr. Hinweis: Nur der Motorgeber im aktuell wirksamen Antriebsdatensatz wird hier überwacht. Der aktuell wirksame Antriebsdatensatz wird in x = r0051 angezeigt und der entsprechende Motorgeber wird in p0187[x] vorgegeben. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Abweichung zur letzten Geberposition in Inkrementen des Absolutwertes nach dem Messgetriebe, falls vorhanden. Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung. Hinweis: Die gefundene Abweichung wird auch in r2724 angezeigt. Siehe auch: p2722 (Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster), r2724 (Lastgetriebe Lagedifferenz)
Abhilfe:	Die Lageverfolgung wie folgt zurücksetzen: <ul style="list-style-type: none"> - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p2720.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). Danach ist die Störung zu quittieren und gegebenenfalls eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen (p2507). Siehe auch: p0010 (Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter), p2507 (LR Absolutwertgeberjustage Status)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07450 (A)	LR: Stillstandsüberwachung hat angesprochen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Antrieb hat nach Ablauf der Stillstandsüberwachungszeit (p2543) das Stillstandsfenster (p2542) verlassen.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lageistwert-Invertierung falsch eingestellt (p0410). - Stillstandsfenster zu klein eingestellt (p2542). - Stillstandsüberwachungszeit zu klein eingestellt (p2543). - Lagekreisverstärkung zu klein (p2538). - Lagekreisverstärkung zu groß (Instabilität/Schwingverhalten, p2538). - Mechanische Überlast. - Anschlussleitung Motor/Umrichter falsch (Phase fehlt, vertauscht). - Bei Anwahl Motoridentifikation den Nachführbetrieb anwählen (BI: p2655[0] = 1-Signal). - Bei Anwahl Funktionsgenerator den Nachführbetrieb anwählen (BI: p2655[0] = 1-Signal) und die Lageregelung deaktivieren (BI: p2550 = 0-Signal).
Abhilfe:	Die Ursachen überprüfen und beseitigen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07451 (A)	LR: Positionierüberwachung hat angesprochen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Antrieb hat mit Ablauf der Positionierüberwachungszeit (p2545) das Positionierfenster (p2544) noch nicht erreicht.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Positionierfenster zu klein parametrisiert (p2544). - Positionierüberwachungszeit zu klein parametrisiert (p2545). - Lagekreisverstärkung zu klein (p2538). - Lagekreisverstärkung zu groß (Instabilität/Schwingverhalten, p2538). - Mechanische Klemmung.
Abhilfe:	Die Ursachen überprüfen und beseitigen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07452 (A)	LR: Schleppabstand zu groß
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Differenz aus dem Lagesollwert und dem Lageistwert (Schleppabstand dynamisches Modell, r2563) ist größer als die Toleranz (p2546).</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehmomenten- bzw. Beschleunigungsvermögen des Antriebs überschritten. - Störung des Lagemesssystems. - Lageregelsinn stimmt nicht. - Verklemmung der Mechanik. - Zu hohe Verfahrgeschwindigkeit oder zu große Lagesollwertdifferenzen.
Abhilfe:	Die Ursachen überprüfen und beseitigen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07453	LR: Lageistwertaufbereitung fehlerhaft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Lageistwertaufbereitung ist ein Fehler aufgetreten.
Abhilfe:	Den Geber für die Lageistwertaufbereitung kontrollieren. Siehe auch: p2502 (LR Geberzuordnung)
A07454	LR: Lageistwertaufbereitung hat keinen gültigen Geber
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Lageistwertaufbereitung ist eines der folgenden Probleme aufgetreten: <ul style="list-style-type: none">- Es ist kein Geber für die Lageistwertaufbereitung zugeordnet (p2502 = 0).- Es ist ein Geber zugeordnet, diesem aber kein Geberdatensatz (p0187 = 99 bzw. p0188 = 99).- Es ist ein Geber und ein Geberdatensatz zugeordnet, der Geberdatensatz enthält aber keine Geberdaten (p0400 = 0) bzw. ungültige Daten (z. B. p0408 = 0).
Abhilfe:	Antriebsdatensätze, Geberdatensätze bzw. Geberzuordnung überprüfen. Siehe auch: p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer), p0400 (Gebertyp Auswahl), p2502 (LR Geberzuordnung)
A07455	EPOS: Maximalgeschwindigkeit begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Maximalgeschwindigkeit (p2571) ist zu groß für eine korrekte Berechnung der Modulkorrektur. Innerhalb der Abtastzeit für Positionieren (p0115[5]) darf mit der Maximalgeschwindigkeit maximal die halbe Modulolänge zurückgelegt werden. Auf diesen Wert wurde p2571 begrenzt.
Abhilfe:	- Maximalgeschwindigkeit verringern (p2571).
A07456	EPOS: Sollgeschwindigkeit begrenzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die aktuelle Sollgeschwindigkeit ist größer als die parametrisierte Maximalgeschwindigkeit (p2571) und wird deshalb begrenzt.
Abhilfe:	- Vorgegebene Sollgeschwindigkeit überprüfen. - Geschwindigkeitsoverride verringern (CI: p2646). - Maximalgeschwindigkeit erhöhen (p2571). - Die Signalquelle für die extern begrenzte Geschwindigkeit überprüfen (CI: p2594).
A07457	EPOS: Eingangssignale Kombination unzulässig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde eine unzulässige Kombination von gleichzeitig gesetzten Eingangssignalen erkannt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 0: Tippen 1 und Tippen 2 (p2589, p2590). 1: Tippen 1 oder Tippen 2 und Sollwertdirektvorgabe/MDI (p2589, p2590, p2647). 2: Tippen 1 oder Tippen 2 und Referenzieren Start (p2589, p2590, p2595). 3: Tippen 1 oder Tippen 2 und Verfahrauftrag aktivieren (p2589, p2590, p2631).

- 4: Sollwertdirektvorgabe/MDI und Referenzieren Start (p2647, p2595).
 5: Sollwertdirektvorgabe/MDI und Verfahrtauftrag aktivieren (p2647, p2631).
 6: Referenzieren Start und Verfahrtauftrag aktivieren (p2595, p2631).

Abhilfe: Die entsprechende Eingangssignale überprüfen und korrigieren.

F07458 EPOS: Referenznocken nicht gefunden

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Nach dem Starten der Referenzpunktfahrt ist die Achse den maximal zulässigen Weg zum Suchen des Referenznocken gefahren, ohne den Referenznocken zu finden.
Abhilfe: - Binekoreingang "Referenznocken" überprüfen (BI: p2612).
 - Maximal zulässigen Weg zum Referenznocken überprüfen (p2606).
 - Wenn Achse ohne Referenznocken, dann p2607 = 0 setzen.
 Siehe auch: p2606 (EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler Weg), p2607 (EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden), p2612 (EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken)

F07459 EPOS: Keine Nullmarke vorhanden

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Nach dem Verlassen des Referenznockens ist die Achse den maximal zulässigen Weg zwischen Referenznocken und Nullmarke gefahren, ohne die Nullmarke zu finden.
Abhilfe: - Geber hinsichtlich der Nullmarke überprüfen.
 - Maximal zulässigen Weg zwischen Referenznocken und Nullmarke überprüfen (p2609).
 - Externe Gebernulmarke (Nullmarkenersatz) verwenden (p0494).
 Siehe auch: p0494 (Nullmarkenersatz Eingangsklemme), p2609 (EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke)

F07459 EPOS: Keine Nullmarke vorhanden

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Nach dem Verlassen des Referenznockens ist die Achse den maximal zulässigen Weg zwischen Referenznocken und Nullmarke gefahren, ohne die Nullmarke zu finden.
Abhilfe: - Geber hinsichtlich der Nullmarke überprüfen.
 - Maximal zulässigen Weg zwischen Referenznocken und Nullmarke überprüfen (p2609).
 - Externe Gebernulmarke (Nullmarkenersatz) verwenden (p0495).
 Siehe auch: p2609 (EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke)

F07460 EPOS: Referenznockenende nicht gefunden

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Während der Referenzpunktfahrt hat die Achse beim Anfahren der Nullmarke das Verfahrbereichsende erreicht, ohne eine Flanke am Binekoreingang "Referenznocken" (BI: p2612) zu erkennen.
 Maximaler Verfahrbereich: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]
Abhilfe: - Binekoreingang "Referenznocken" (BI: p2612) überprüfen.
 - Referenzpunktfahrt wiederholen.
 Siehe auch: p2612 (EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken)

A07461	EPOS: Referenzpunkt nicht gesetzt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Starten eines Verfahrssatzes/Sollwertdirektvorgabe ist kein Referenzpunkt gesetzt (r2684.11 = 0).
Abhilfe:	Referenzieren durchführen (Referenzpunktfahrt, Fliegendes Referenzieren, Referenzpunkt setzen).
A07462	EPOS: Angewählte Verfahrssatznummer existiert nicht
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein über Binektoreingang p2625 ... p2630 angewählter Verfahrssatz wurde über Binektoreingang p2631 = 0/1-Flanke "Verfahrauftrag aktivieren" gestartet. - Die Nummer des gestarteten Verfahrssatzes ist in p2616[0...n] nicht enthalten. - Der gestartete Verfahrssatz ist ausgeblendet. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des angewählten und nicht verfügbaren Verfahrssatzes.
Abhilfe:	- Verfahrprogramm korrigieren. - Eine verfügbare Verfahrssatznummer anwählen.
A07463 (F)	EPOS: Externer Satzwechsel im Verfahrssatz nicht angefordert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei einem Verfahrssatz mit der Satzweitschaltung WEITER_EXTERN_ALARM wurde der externe Satzwechsel nicht angefordert. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Verfahrssatzes.
Abhilfe:	Die Ursache für das Ausbleiben der Flanke am Binektoreingang (BI: p2632) beheben.
Reaktion bei F:	AUS1
Quittierung bei F:	SOFORT
F07464	EPOS: Verfahrssatz ist inkonsistent
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Verfahrssatz enthält nicht gültige Informationen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Verfahrssatzes mit ungültigen Informationen.
Abhilfe:	Den Verfahrssatz überprüfen und gegebenenfalls anstehende Warnungen beachten.
A07465	EPOS: Verfahrssatz hat keinen Folgesatz
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Im Verfahrssatz existiert kein Folgesatz. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Verfahrssatzes mit fehlendem Folgesatz.
Abhilfe:	- Diesen Verfahrssatz mit Weitschaltbedingung ENDE parametrieren. - Weitere Verfahrssätze mit größerer Satznummer und beim letzten Satz die Weitschaltbedingung ENDE parametrieren.

A07466 EPOS: Verfahrensnummer mehrfach vergeben

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Es wurde die gleiche Verfahrensnummer mehrfach vergeben.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Mehrfach vergebene Nummer des Verfahrens.
Abhilfe: Verfahrensätze korrigieren.

A07467 EPOS: Verfahrens hat unzulässigen Auftragsparameter

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Auftragsparameter im Verfahrens beinhaltet einen unzulässigen Wert.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des Verfahrens mit unzulässigem Auftragsparameter.
Abhilfe: Im Verfahrens den Auftragsparameter korrigieren.

A07468 EPOS: Verfahrens Sprungziel existiert nicht

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Es wurde in einem Verfahrens ein Sprung zu einem nicht vorhandenen Satz programmiert.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des Verfahrens mit nicht vorhandenem Sprungziel.
Abhilfe: - Verfahrens korrigieren.
- Fehlenden Verfahrens ergänzen.

A07469 EPOS: Verfahrens Zielposition < Software-Endschalter Minus

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Im Verfahrens liegt die angegebene absolute Zielposition außerhalb des durch Software-Endschalter Minus begrenzten Bereichs.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des Verfahrens mit nicht erlaubter Zielposition.
Abhilfe: - Verfahrens korrigieren.
- Software-Endschalter Minus ändern (CI: p2578, p2580).

A07470 EPOS: Verfahrens Zielposition > Software-Endschalter Plus

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Im Verfahrens liegt die angegebene absolute Zielposition außerhalb des durch den Software-Endschalter Plus begrenzten Bereichs.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des Verfahrens mit nicht erlaubter Zielposition.
Abhilfe: - Verfahrens korrigieren.
- Software-Endschalter Plus ändern (CI: p2579, p2581).

A07471 EPOS: Verfahrssatz Zielposition außerhalb Modulobereich

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Im Verfahrssatz liegt die Zielposition außerhalb des Modulobereichs.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des Verfahrssatzes mit nicht erlaubter Zielposition.
Abhilfe: - Im Verfahrssatz die Zielposition korrigieren.
- Modulobereich ändern (p2576).

A07472 EPOS: Verfahrssatz ABS_POS/ABS_NEG nicht möglich

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Im Verfahrssatz wurde der Positioniermodus ABS_POS oder ABS_NEG bei nicht aktivierter Modulokorrektur parametrisiert.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer des Verfahrssatzes mit nicht erlaubtem Positioniermodus.
Abhilfe: Verfahrssatz korrigieren.

A07473 (F) EPOS: Verfahrbereichsanfang angefahren

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Achse ist beim Verfahren an die Verfahrbereichsgrenze gefahren.
Abhilfe: In positiver Richtung wegfahren.
Reaktion bei F: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F: SOFORT

A07474 (F) EPOS: Verfahrbereichsende angefahren

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Achse ist beim Verfahren an die Verfahrbereichsgrenze gefahren.
Abhilfe: In negativer Richtung wegfahren.
Reaktion bei F: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F: SOFORT

F07475 (A) EPOS: Zielposition < Verfahrbereichsanfang

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Zielposition beim relativen Verfahren liegt außerhalb des Verfahrbereichs.
Abhilfe: Zielposition korrigieren.
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F07476 (A)	EPOS: Zielposition > Verfahrbereichsende
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Zielposition beim relativen Verfahren liegt außerhalb des Verfahrbereichs.
Abhilfe:	Zielposition korrigieren.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A07477 (F)	EPOS: Zielposition < Software-Endschalter Minus
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Zielposition beim aktuellen Verfahren ist kleiner als der Software-Endschalter Minus.
Abhilfe:	- Zielposition korrigieren. - Software-Endschalter Minus ändern (CI: p2578, p2580). Siehe auch: p2578 (EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle), p2580 (EPOS Software-Endschalter Minus), p2582 (EPOS Software-Endschalter Aktivierung)
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A07478 (F)	EPOS: Zielposition > Software-Endschalter Plus
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Zielposition beim aktuellen Verfahren ist größer als der Software-Endschalter Plus.
Abhilfe:	- Zielposition korrigieren. - Software-Endschalter Plus ändern (CI: p2579, p2581). Siehe auch: p2579 (EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle), p2581 (EPOS Software-Endschalter Plus), p2582 (EPOS Software-Endschalter Aktivierung)
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A07479	EPOS: Software-Endschalter Minus angefahren
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Achse befindet sich an der Position von Software-Endschalter Minus. Ein aktiver Verfahrssatz wurde abgebrochen.
Abhilfe:	- Zielposition korrigieren. - Software-Endschalter Minus ändern (CI: p2578, p2580). Siehe auch: p2578 (EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle), p2580 (EPOS Software-Endschalter Minus), p2582 (EPOS Software-Endschalter Aktivierung)
A07480	EPOS: Software-Endschalter Plus angefahren
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Achse befindet sich an der Position von Software-Endschalter Plus. Ein aktiver Verfahrssatz wurde abgebrochen.

Abhilfe:

- Zielposition korrigieren.
- Software-Endschalter Plus ändern (CI: p2579, p2581).

Siehe auch: p2579 (EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle), p2581 (EPOS Software-Endschalter Plus), p2582 (EPOS Software-Endschalter Aktivierung)

F07481 (A) EPOS: Achsposition < Software-Endschalter Minus

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die aktuelle Position der Achse ist kleiner als die Position von Software-Endschalter Minus.

Abhilfe:

- Zielposition korrigieren.
- Software-Endschalter Minus ändern (CI: p2578, p2580).

Siehe auch: p2578 (EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle), p2580 (EPOS Software-Endschalter Minus), p2582 (EPOS Software-Endschalter Aktivierung)

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07482 (A) EPOS: Achsposition > Software-Endschalter Plus

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die aktuelle Position der Achse ist größer als die Position von Software-Endschalter Plus.

Abhilfe:

- Zielposition korrigieren.
- Software-Endschalter Plus ändern (CI: p2579, p2581).

Siehe auch: p2579 (EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle), p2581 (EPOS Software-Endschalter Plus), p2582 (EPOS Software-Endschalter Aktivierung)

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

A07483 EPOS: Fahren auf Festanschlag Klemmmoment nicht erreicht

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Der Festanschlag im Verfahrssatz wurde erreicht ohne dass das Klemmmoment/Klemmkraft erlangt wurde.

Abhilfe:

- Maximalen momentenbildenden Strom prüfen (r1533).
- Momentengrenzen prüfen (p1520, p1521).
- Leistungsgrenzen prüfen (p1530, p1531).
- BICO-Verschaltungen der Momentengrenzen prüfen (p1522, p1523, p1528, p1529).

F07484 EPOS: Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS3 (AUS1, AUS2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Im Zustand "Festanschlag erreicht" hat sich die Achse außerhalb des festgelegten Überwachungsfensters (p2635) bewegt.

Abhilfe:

- Überwachungsfenster überprüfen (p2635).
- Mechanik überprüfen.

F07485 (A)	EPOS: Festanschlag nicht erreicht
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	In einem Verfahrssatz mit dem Auftrag FESTANSCHLAG wurde die Endposition erreicht ohne einen Festanschlag zu erkennen.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Verfahrssatz überprüfen und Zielposition weiter ins Werkstück legen.- Steuersignal "Festanschlag erreicht" überprüfen (p2637).- Gegebenenfalls das maximale Schleppabstandsfenster zur Festanschlagserkennung verringern (p2634).
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A07486	EPOS: Zwischenhalt fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	In den Betriebsarten "Verfahrssätze" oder "Sollwertdirektvorgabe/MDI" hat zum Starten der Bewegung der Binektoreingang "Kein Zwischenhalt/Zwischenhalt" (BI: p2640) kein 1-Signal.
Abhilfe:	Ein 1-Signal am Binektoreingang "Kein Zwischenhalt/Zwischenhalt" (BI: p2640) anlegen und die Bewegung erneut starten. Siehe auch: p2640 (EPOS Zwischenhalt (0-Signal))

A07487	EPOS: Verfahrauftrag verwerfen fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	In den Betriebsarten "Verfahrssätze" oder "Sollwertdirektvorgabe/MDI" hat zum Starten der Bewegung der Binektoreingang "Kein Verfahrauftrag verwerfen/Verfahrauftrag verwerfen" (BI: p2641) kein 1-Signal.
Abhilfe:	Ein 1-Signal am Binektoreingang "Kein Verfahrauftrag verwerfen/Verfahrauftrag verwerfen" (BI: p2641) anlegen und die Bewegung erneut starten. Siehe auch: p2641 (EPOS Verfahrauftrag verwerfen (0-Signal))

F07488	EPOS: Relative Positionierung nicht möglich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	In der Betriebsart "Sollwertdirektvorgabe/MDI" wurde bei kontinuierlicher Übernahme (p2649 = 1) eine relative Positionierung angewählt (BI: p2648 = 0-Signal).
Abhilfe:	Die Ansteuerung überprüfen.

A07489	EPOS: Referenzpunktkorrektur außerhalb Fenster
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Funktion "Fliegendes Referenzieren" liegt die Differenz zwischen der gemessenen Position am Messtaster und der Referenzpunkt-Koordinate außerhalb des parametrierten Fensters.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Mechanik überprüfen.- Parametrierung des Fensters überprüfen (p2602).

F07490 (N) EPOS: Freigabe während Verfahren weggenommen

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<ul style="list-style-type: none">- Bei Standardbelegung kann eine andere Störung aufgetreten sein, die als Folge die Wegnahme der Freigabesignale hatte.- Der Antrieb befindet sich im Zustand "Einschaltsperr" (bei Standardbelegung).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Die Freigabesignale setzen bzw. die Ursache der zuerst aufgetretenen Störung überprüfen und beseitigen (bei Standardbelegung).- Belegung für die Freigabe des Einfachpositionierers überprüfen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F07491 (A) EPOS: STOP-Nocken Minus angefahren

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS3
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Am Binektoreingang BI: p2569 wurde ein 0-Signal erkannt, d. h. der STOP-Nocken Minus wurde angefahren. Bei positiver Verfahrrichtung wurde der STOP-Nocken Minus angefahren, d. h. die Verdrahtung der STOP-Nocken ist falsch.</p> <p>Siehe auch: p2569 (EPOS STOP-Nocken Minus)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Den STOP-Nocken Minus in positiver Verfahrrichtung verlassen und die Achse in den gültigen Verfahrbereich zurückfahren.- Verdrahtung der STOP-Nocken überprüfen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07492 (A) EPOS: STOP-Nocken Plus angefahren

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS3
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Am Binektoreingang BI: p2570 wurde ein 0-Signal erkannt, d. h. der STOP-Nocken Plus wurde angefahren. Bei negativer Verfahrrichtung wurde der STOP-Nocken Plus angefahren, d. h. die Verdrahtung der STOP-Nocken ist falsch.</p> <p>Siehe auch: p2570 (EPOS STOP-Nocken Plus)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Den STOP-Nocken Plus in negativer Verfahrrichtung verlassen und die Achse in den gültigen Verfahrbereich zurückfahren.- Verdrahtung der STOP-Nocken überprüfen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07493 LR: Überlauf des Wertebereiches für Lageistwert

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Wertebereich (-2147483648 ... 2147483647) für die Lageistwertdarstellung wurde überschritten. Mit dem Überlauf wird der Status "Referenziert" bzw. "Justage absolutes Messsystem" zurückgesetzt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none">1: Der Lageistwert (r2521) hat den Wertebereich überschritten.2: Der Geberlageistwert Gn_XIST2 (r0483) bzw. der Absolutwert nach dem Lastgetriebe (r2723) hat den Wertebereich überschritten.3: Der maximale Geberwert mal dem Faktor zur Umrechnung der absoluten Lage (r0483 bzw. r2723) von Inkrementen nach Längeneinheiten (LU) hat den Wertebereich für die Lageistwertdarstellung überschritten.

Abhilfe:	<p>Hinweis: Bei einem Lineargeber muss Folgendes eingehalten werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - $p0407 * p2503 / (2^{p0418} * 10^7) < 1$ - $p0407 * p2503 / (2^{p0419} * 10^7) < 1$ <p>Verfahrbereich bzw. Lageauflösung (p2506) gegebenenfalls reduzieren. Feinauflösung des absoluten Lageistwertes erhöhen (p0419). Hinweis zu Störwert = 3: Ist die maximal mögliche absolute Lage (LU) betragsmäßig größer als 4294967296, so kann aufgrund eines Überlaufs nicht justiert werden. Bei rotatorischen Gebern berechnet sich die maximal mögliche absolute Lage (LU) wie folgt:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Motorgeber $p2506 * p2505 / p2504$ $p2506 * p2505 * p0421 / p2504$ bei Multiturngerber 2. Direkter Geber $p2506$ $p2506 * p0421$ bei Multiturngerber
F07494	LR: Antriebsdatensatz-Umschaltung während Betrieb
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Eine Antriebsdatensatz-Umschaltung (DDS-Umschaltung) mit Änderung der mechanischen Verhältnisse (p2503 ... 2506), der Drehrichtung (p1821) oder der Geberzuordnung (p2502) wurde während des Betriebs angefordert. Hinweis: DDS: Drive Data Set (Antriebsdatensatz)</p>
Abhilfe:	Zur Umschaltung des Antriebsdatensatzes zunächst den Modus "Betrieb" verlassen.
A07495 (F)	LR: Referenzfunktion abgebrochen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Eine aktivierte Referenzfunktion (Referenzmarkensuche oder Messtasterauswertung) wurde abgebrochen. Mögliche Ursachen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ein Geberfehler ist aufgetreten (Gn_ZSW.15 = 1). - Lageistwert während aktivierter Referenzfunktion gesetzt. - Referenzmarkensuche und Messtasterauswertung gleichzeitig aktiviert (BI: p2508 und BI: p2509 = 1-Signal). - Aktivierte Referenzfunktion (Referenzmarkensuche oder Messtasterauswertung) wurde deaktiviert (BI: p2508 und BI: p2509 = 0-Signal).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Ursachen überprüfen und beseitigen. - Ansteuerung zurücksetzen (BI: p2508 und BI: p2509 = 0-Signal) und gewünschte Funktion aktivieren.
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A07496	EPOS: Freigabe nicht möglich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Freigabe für den Einfachpositionierer ist wegen mindestens einem fehlenden Signal nicht möglich. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: EPOS Freigabe fehlt (BI: p2656). 2: Lageistwert gültig Rückmeldung fehlt (BI: p2658). Siehe auch: p2656 (EPOS Einfachpositionierer Freigabe), p2658 (EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung)</p>
Abhilfe:	Entsprechende Binäreingänge und Signale prüfen.

A07497	LR: Lagesetzwert aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Lageistwert wird während BI: p2514 = 1-Signal auf den über CI: p2515 erhaltenen Wert gesetzt. Eine mögliche Regeldifferenz kann nicht ausgeregelt werden.
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch mit BI: p2514 = 0-Signal.
A07498 (F)	LR: Messtasterauswertung nicht möglich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Auswertung des Messtasters ist ein Fehler aufgetreten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 6: Die Eingangsklemme für den Messtaster ist nicht eingestellt. 4098: Fehler bei der Initialisierung des Messtasters. 4100: Die Frequenz der Messpulse ist zu hoch. > 50000: Der Messtakt ist kein ganzzahliges Vielfaches des Lagereglertaktes.
Abhilfe:	Messtasterauswertung deaktivieren (BI: p2509 = 0-Signal). Zu Warnwert = 6: Eingangsklemme für Messtaster einstellen (p0488, p0489 bzw. p2517, p2518). Zu Warnwert = 4098: Die Hardware der Control Unit prüfen. Zu Warnwert = 4100: Die Frequenz der Messpulse am Messtaster reduzieren. Zu Warnwert > 50000: Das Taktverhältnis Messtakt zu Lagereglertakt ganzzahlig einstellen. Dazu kann der aktuell wirksame Messtakt wie folgt aus dem Warnwert ermittelt werden: $T_{\text{mess}} [125 \mu\text{s}] = \text{Warnwert} - 50000$ Mit PROFIBUS entspricht der Messtakt dem PROFIBUS-Takt (r2064[1]). Ohne PROFIBUS ist der Messtakt eine nicht beeinflussbare interne Zykluszeit.
Reaktion bei F:	AUS1
Quittierung bei F:	SOFORT
F07499 (A)	EPOS: Umkehrnocken mit falscher Verfahrrichtung angefahren
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS3
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Umkehrnocken MINUS wurde in positiver Verfahrrichtung angefahren oder der Umkehrnocken PLUS wurde in negativer Verfahrrichtung angefahren. Siehe auch: p2613 (EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus), p2614 (EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus)
Abhilfe:	- Verdrahtung der Umkehrnocken überprüfen (BI: p2613, BI: p2614). - Verfahrrichtung zum Anfahren der Umkehrnocken prüfen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07500	Antrieb: Leistungsteildatensatz PDS nicht projiziert
Meldungswert:	Antriebsdatensatz: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Nur für geregelte Netzeinspeisungen/-rückspeisungen: Der Leistungsteildatensatz wurde nicht projiziert, d. h. es wurde keine Datensatznummer in den Antriebsdatensatz eingetragen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Antriebsdatensatznummer von p0185.
Abhilfe:	In p0185 ist der Index des zum Antriebsdatensatz zugehörigen Leistungsteildatensatzes einzutragen.
F07501	Antrieb: Motordatensatz MDS nicht projiziert
Meldungswert:	Antriebsdatensatz: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Nur für Leistungsteile: Der Motordatensatz wurde nicht projiziert, d. h. es wurde keine Datensatznummer in den zugehörigen Antriebsdatensatz eingetragen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert enthält die Antriebsdatensatznummer von p0186.
Abhilfe:	In p0186 ist der Index des zum Antriebsdatensatz zugehörigen Motordatensatzes einzutragen.
F07502	Antrieb: Geberdatensatz EDS nicht projiziert
Meldungswert:	Antriebsdatensatz: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Nur für Leistungsteile: Der Geberdatensatz wurde nicht projiziert, d. h. es wurde keine Datensatznummer in den zugehörigen Antriebsdatensatz eingetragen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert enthält die Antriebsdatensatznummer von p0187, p0188 bzw. p0189. Der Störwert wird um die 100 * Gebernummer erhöht (z. B. für p0189: Störwert 3xx mit xx = Datensatznummer).
Abhilfe:	In p0187 (1. Geber), p0188 (2. Geber) bzw. p0189 (3. Geber) ist der Index des zum Antriebsdatensatz zugehörigen Geberdatensatzes einzutragen.
F07503	EPOS: STOP-Nocken mit falscher Verfahrrichtung angefahren
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: KEINE Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der STOP-Nocken MINUS wurde in positiver Verfahrrichtung angefahren oder der STOP-Nocken PLUS wurde in negativer Verfahrrichtung angefahren.
Abhilfe:	- Verdrahtung der STOP-Nocken überprüfen (Bl: p2569, Bl: p2570). - Verfahrrichtung zum Anfahren der STOP-Nocken prüfen.

A07504	Antrieb: Motordatensatz ist keinem Antriebsdatensatz zugeordnet
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein Motordatensatz ist keinem Antriebsdatensatz zugeordnet. In den Antriebsdatensätzen müssen alle vorhandenen Motordatensätze über die MDS-Nummer (p0186[0...n]) zugeordnet werden. Es müssen mindestens so viele Antriebsdatensätze wie Motordatensätze vorhanden sein. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des nicht zugeordneten Motordatensatzes.
Abhilfe:	In den Antriebsdatensätzen den nicht zugeordneten Motordatensatz über die MDS-Nummer (p0186[0...n]) zuordnen. - Überprüfen, ob alle Motordatensätzen den Antriebsdatensätzen zugeordnet sind. - Gegebenenfalls überflüssige Motordatensätze löschen. - Gegebenenfalls neue Antriebsdatensätze anlegen und den entsprechenden Motordatensätzen zuordnen.
A07505	EPOS: Auftrag Festanschlag bei U/f/SLVC-Betrieb nicht möglich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Im U/f/SLVC-Betrieb wurde versucht, einen Verfahrssatz mit Auftrag "Festanschlag" abzufahren. Dies ist nicht möglich. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Verfahrssatzes mit unzulässigem Auftragsparameter.
Abhilfe:	- Verfahrssatz prüfen und Auftrag ändern. - Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart ändern (p1300). Siehe auch: p1300 (Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart), p2621 (EPOS Verfahrssatz Auftrag)
F07509	Antrieb: Geberzuordnung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde ein Geber (p187 / p188) ausgewählt, aber keinem physikalischen Anschluss (p468) zugeordnet.
Abhilfe:	Ist ein Betrieb mit Geber gewünscht: p468 entsprechend anpassen Ist kein Geberbetrieb gewünscht: p187 / p188 = 99 (nicht verwendet) setzen Siehe auch: p0142 (Geber Komponentenummer), p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer)
F07510	Antrieb: Identische Geber im Antriebsdatensatz
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es sind mehr als ein Geber mit identischer Komponentenummer einem einzigen Antriebsdatensatz zugeordnet. In einem Antriebsdatensatz dürfen keine identischen Geber zusammen betrieben werden. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1000 * erster identischer Geber + 100 * zweiter identischer Geber + Antriebsdatensatz. Beispiel: Störwert = 1203 bedeutet: Im Antriebsdatensatz 3 sind erster (p0187[3]) und zweiter Geber (p0188[3]) identisch.
Abhilfe:	Dem Antriebsdatensatz unterschiedliche Geber zuordnen. Siehe auch: p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer)

F07511	Antrieb: Geber mehrfach verwendet
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Jeder Geber darf nur einem Antrieb zugeordnet sein und muss innerhalb eines Antriebs in jedem Antriebsdatensatz entweder immer Geber 1, immer Geber 2 oder immer Geber 3 sein. Diese eindeutige Zuordnung ist verletzt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Die beiden Parameter in codierter Form, die auf dieselbe Komponentenummer verweisen. Erster Parameter: Index: erste und zweite Dezimalstelle (99 für EDS keinem DDS zugeordnet) Parameternummer: dritte Dezimalstelle (1 für p0187, 2 für p0188, 3 für p0189, 4 für EDS keinem DDS zugeordnet) Antriebsnummer: vierte und fünfte Dezimalstelle Zweiter Parameter: Index: sechste und siebte Dezimalstelle (99 für EDS keinem DDS zugeordnet) Parameternummer: achte Dezimalstelle (1 für p0187, 2 für p0188, 3 für p0189, 4 für EDS keinem DDS zugeordnet) Antriebsnummer: neunte und zehnte Dezimalstelle
Abhilfe:	Doppelte Verwendung einer Komponentenummer über die beiden im Störwert codierten Parameter korrigieren.
F07512	Antrieb: Geberdatensatzumschaltung nicht parametrierbar
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Durch p0141 ist eine nicht erlaubte Umschaltung des Geberdatensatzes vorbereitet. Eine Geberdatensatzumschaltung ist bei dieser Firmware-Version nur für in der Isttopologie vorhandenen Komponenten erlaubt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Fehlerhafte EDS-Datensatznummer. Siehe auch: p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer)
Abhilfe:	Jeder Geberdatensatz muss einem eigenen DRIVE-CLiQ-Buchse zugeordnet sein. Die Komponentennummern der Geberschnittstellen (p0141) müssen innerhalb eines Antriebsobjektes unterschiedliche Werte besitzen. Es muss Folgendes gelten: p0141[0] ungleich p0141[1] ungleich ... ungleich p0141[n]
A07514 (N)	Antrieb: Datenaufbau entspricht nicht Interface Mode
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde der Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" eingestellt (p2038 = 1) und der Datenaufbau entspricht nicht diesem Mode. Abhängig von der Anzahl der Datensätze sind folgende Einstellungen möglich: Anzahl DDS/MDS (p0180/p0130): p0186 1/1: p0186[0] = 0 2/2: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1 4/4: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2, p0186[3] = 3 8/8: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[7] = 7 16/16: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[15] = 15 32/32: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[31] = 31 2/1: p0186[0, 1] = 0 4/2: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1 8/4: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2, p0186[5, 6] = 3 16/8: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[14, 15] = 7 32/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[30, 31] = 15 4/1: p0186[0, 1, 2, 3] = 0 8/2: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1 16/4: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2, p0186[12, 13, 14, 15] = 3 32/8: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2 ... p0186[28, 29, 30, 31] = 7

8/1: p0186[0...7] = 0
 16/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1
 32/4: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1, p0186[16...23] = 2, p0186[24...31] = 3
 16/1: p0186[0...15] = 0
 32/2: p0186[0...15] = 0, p0186[16...31] = 1
 32/1: p0186[0...31] = 0
 9/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8] = 1
 10/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8, 9] = 1
 12/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...11] = 1
 Siehe auch: p0180 (Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl), p2038

Abhilfe: - Den Datenaufbau nach den in der Ursache genannten möglichen Einstellungen prüfen.
 - Interface Mode prüfen (p2038).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

F07515 Antrieb: Leistungsteil und Motor falsch verbunden

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: In einem Antriebsdatensatz wurde einem Leistungsteil (über PDS) ein Motor (über MDS) zugeordnet, die in der Solltopologie nicht verbunden sind. Eventuell ist dem Leistungsteil kein Motor zugeordnet (p0131).
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Nummer des falsch parametrisierten Antriebsdatensatzes.

Abhilfe: - Antriebsdatensatz eine durch die Solltopologie zugelassene Kombination von Motor und Leistungsteil zuordnen.
 - Solltopologie anpassen.
 - Gegebenenfalls bei einem fehlenden Motor die Komponente neu erzeugen (Antriebsassistent).

F07516 Antrieb: Datensatz neu in Betrieb nehmen

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT

Ursache: Es wurde die Zuordnung zwischen Antriebsdatensatz und Motordatensatz (p0186) oder zwischen Antriebsdatensatz und Geberdatensatz geändert (p0187). Deshalb muss eine Neuinbetriebnahme des Antriebsdatensatzes durchgeführt werden.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Neu in Betrieb zu nehmender Antriebsdatensatz.

Abhilfe: Inbetriebnahme des im Störwert (r0949) angegebenen Antriebsdatensatzes durchführen.

F07517 Antrieb: Geberdatensatzumschaltung falsch parametrisiert

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Ein MDS kann nicht in zwei verschiedenen DDS unterschiedliche Motorgeber haben.
 Die folgende Parametrierung führt daher zum Fehler:
 p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
 p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Die unteren 16 Bit zeigen den ersten, die oberen 16 Bit zeigen den zweiten DDS an.

Abhilfe: Will man einen Motor einmal mit dem einen Motorgeber und das andere Mal mit dem anderen Motorgeber fahren, so muss man dafür zwei verschiedene MDS anlegen, in denen die Motordaten dann dieselben sind.
 Beispiel:
 p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
 p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

F07518	Antrieb: Motordatensatzumschaltung falsch parametrier
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde eine falsche Parametrierung von zwei Motordatensätzen festgestellt. Die Parameter r0313 (Berechnung aus p0314, p0310, p0311), r0315 und p1982 dürfen nur dann unterschiedliche Werte haben, wenn den Motordatensätzen unterschiedliche Motoren zugeordnet sind. Die Zuordnung zu den Motoren bzw. Schützen geschieht über p0827. Zwischen den Motordatensätzen kann nicht umgeschaltet werden. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): xxxxyyyy: xxxx: Erster DDS mit zugeordnetem MDS, yyyy: Zweiter DDS mit zugeordnetem MDS
Abhilfe:	Die Parametrierung der Motordatensätze richtigstellen.
A07530	Antrieb: Antriebsdatensatz DDS nicht vorhanden
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der angewählte Antriebsdatensatz ist nicht vorhanden (p0837 > p0180). Es wird keine Umschaltung des Antriebsdatensatzes durchgeführt. Siehe auch: p0180 (Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl), p0820 (Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0), p0821 (Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1), r0837 (Antriebsdatensatz DDS angewählt)
Abhilfe:	- Vorhandenen Antriebsdatensatz anwählen. - Zusätzliche Antriebsdatensätze anlegen.
A07531	Antrieb: Befehlsdatensatz CDS nicht vorhanden
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der angewählte Befehlsdatensatz ist nicht vorhanden (p0836 > p0170). Es wird keine Umschaltung des Befehlsdatensatzes durchgeführt. Siehe auch: p0810 (Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0), p0811 (Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1), r0836 (Befehlsdatensatz CDS angewählt)
Abhilfe:	- Vorhandenen Befehlsdatensatz anwählen. - Zusätzliche Befehlsdatensätze anlegen.
A07541	Antrieb: Datensatzumschaltung nicht möglich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die angewählte Antriebsdatensatzumschaltung und die zugeordnete Motorumschaltung ist nicht möglich und wird nicht durchgeführt. Das Motorschütz darf bei Synchronmotoren nur bei Ist Drehzahlen kleiner der Einsatzdrehzahl für die Feldschwächung geschaltet werden (r0063 < p0348). Siehe auch: r0063 (Drehzahlwert), p0348 (Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V)
Abhilfe:	Die Drehzahl unter die Einsatzdrehzahl für die Feldschwächung reduzieren (r0063 < p0348).

A07550 (F, N)	Antrieb: Geberparameter zurücksetzen nicht möglich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Durchführen einer Werkseinstellung (z. B. über p0970 = 1) war das Zurücksetzen der Geberparameter nicht möglich. Die Geberparameter werden über DRIVE-CLiQ direkt aus dem Geber gelesen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Komponentennummer des betroffenen Gebers.
Abhilfe:	- Vorgang wiederholen. - DRIVE-CLiQ-Verbindung überprüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F07551	Antrieb Geber: Keine Kommutierungswinkel-Information
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Antriebsdatensatz: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (IASC/DCBRK)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Kommutierungswinkel-Information fehlt. Damit ist die Regelung von Synchronmotoren nicht möglich. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): yyyyxxxx dez: yyyy = Fehlerursache, xxxx = Antriebsdatensatz yyyy = 1 dez: Der verwendete Motorgeber liefert keinen absoluten Kommutierungswinkel. yyyy = 2 dez: Die eingestellte Übersetzung des Messgetriebes passt nicht zur Polpaarzahl des Motors.
Abhilfe:	Zu Fehlerursache = 1: - Geberparametrierung überprüfen (p0404). - Geber mit Spur C/D, EnDat-Schnittstelle oder Hallsensoren einsetzen. - Geber mit sinusförmiger Spur A/B einsetzen, für den die Motorpolpaarzahl (r0313) ein ganzzahliges Vielfaches der Geberstrichzahl (p0408) ist. - Pollageidentifikation aktivieren (p1982 = 1). Zu Fehlerursache = 2: - Der Quotient Polpaarzahl durch Übersetzung des Messgetriebes muss ganzzahlig sein: (p0314 * p0433) / p0432 Hinweis: Bei Betrieb mit Spur C/D muss dieser Quotient kleiner gleich 8 sein. Siehe auch: p0402 (Getriebetyp Auswahl), p0404 (Geberkonfiguration wirksam), p0432 (Getriebefaktor Geberumdrehungen), p0433 (Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen)
F07552 (A)	Antrieb Geber: Geberkonfiguration nicht unterstützt
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Komponentennummer: %2, Geberdatensatz: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die angeforderte Geberkonfiguration wird nicht unterstützt. Es dürfen in p0404 nur Bits angefordert werden, die von der Geberauswertung in r0456 als unterstützt gemeldet werden. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): ccccbbaa hex: cccc = Fehlerursache, bb = Komponentennummer, aa = Geberdatensatz cccc = 1: Geber sin/cos mit Absolutspur (wird unterstützt von SME25). cccc = 3: Rechteckgeber (wird unterstützt von SMC30). cccc = 4: Geber sin/cos (wird unterstützt von SMC20, SMI20, SME20, SME25). cccc = 10: DRIVE-CLiQ-Geber (wird unterstützt von DQI). cccc = 12: Geber sin/cos mit Referenzmarke (wird unterstützt von SME20). cccc = 15: Kommutierung mit Nullmarke bei fremderregten Synchronmotoren mit VECTORMV. cccc = 23: Resolver (wird unterstützt von SMC10, SMI10). cccc = 65535: Sonstige Funktion (r0456 und p0404 vergleichen).

Siehe auch: p0404 (Geberkonfiguration wirksam), r0456 (Geberkonfiguration unterstützt)

Abhilfe:

- Geberparametrierung prüfen (p0400, p0404).
- Passende Geberauswertung einsetzen (r0456).

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07553 (A) Antrieb Geber: Sensor Module Konfiguration nicht unterstützt

Meldungswert: Geberdatensatz: %1, Erstes fehlerhaftes Bit: %2, Fehlerhafter Parameter: %3

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: SOFORT (POWER ON)

Ursache: Die angeforderte Konfiguration wird vom Sensor Module nicht unterstützt.
Bei fehlerhaftem p0430 (cc = 0) gilt:

- Im p0430 (angeforderte Funktionen) wurde mindestens 1 Bit gesetzt, das in r0458 (unterstützte Funktionen) nicht gesetzt ist (Ausnahme: Bit 19, 28, 29, 30, 31).
- Es ist p1982 > 0 (Pollageidentifikation angefordert), aber r0458.16 = 0 (Pollageidentifikation nicht unterstützt).

Bei fehlerhaftem p0437 (cc = 1) gilt:

- Im p0437 (angeforderte Funktionen) wurde mindestens 1 Bit gesetzt, das in r0459 (unterstützte Funktionen) nicht gesetzt ist.

Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
ddccbbaa hex

aa: Geberdatensatznummer
bb: Erstes fehlerhaftes Bit
cc: Fehlerhafter Parameter
cc = 0: Fehlerhafter Parameter ist p0430
cc = 1: Fehlerhafter Parameter ist p0437
cc = 2: Fehlerhafter Parameter ist r0459
dd: Reserviert (immer 0)

Abhilfe:

- Geberparametrierung prüfen (p0430, p0437).
- Pollageidentifikation prüfen (p1982).
- Passende Geberauswertung einsetzen (r0458, r0459).

Siehe auch: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07555 (A) Antrieb Geber: Konfiguration Lageverfolgung

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Geberdatensatz: %2, Antriebsdatensatz: %3, Fehlerursache: %4

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: SOFORT (POWER ON)

Ursache: Die Konfiguration wird bei der Lageverfolgung nicht unterstützt.
Die Lageverfolgung kann nur bei Absolutwertgebern aktiviert werden.
Bei Linearachsen kann die Lageverfolgung von Last- und Messgetriebe nicht gleichzeitig aktiviert werden.
Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
ddccbbaa hex

aa = Geberdatensatz
bb = Komponentenummer
cc = Antriebsdatensatz
dd = Fehlerursache
dd = 00 hex = 0 dez
Es wird kein Absolutwertgeber eingesetzt.
dd = 01 hex = 1 dez
Die Lageverfolgung kann nicht aktiviert werden, weil der Speicher des internen NVRAM nicht ausreicht oder eine Control Unit ohne NVRAM vorhanden ist.
dd = 02 hex = 2 dez
Bei einer Linearachse wurde die Lageverfolgung für Last- und Messgetriebe aktiviert.
dd = 03 hex = 3 dez
Die Lageverfolgung kann nicht aktiviert werden, weil für diesen Geberdatensatz bereits eine Lageverfolgung mit anderem Getriebefaktor, Achstyp oder Toleranzfenster erkannt wurde.

	dd = 04 hex = 4 dez Es wird ein Lineargeber eingesetzt. Siehe auch: p0404 (Geberkonfiguration wirksam), p0411 (Messgetriebe Konfiguration)
Abhilfe:	Zu Störwert 0: - Absolutwertgeber einsetzen. Zu Störwert 1: - Control Unit mit ausreichendem NVRAM einsetzen. Zu Störwert 2,4: - Lageverfolgung gegebenenfalls abwählen (p0411 für Messgetriebe, p2720 für Lastgetriebe). Zu Störwert 3: - Die Lageverfolgung des Lastgetriebes im selben Geberdatensatz nur aktivieren, wenn auch Getriebefaktor (p2504, p2505), Achstyp (p2720.1) und Toleranzfenster (p2722) gleich sind. Diese Parameter müssen in allen Antriebsdatensätzen, die den gleichen Motorgeber (p187) benutzen, gleich sein.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07556	Messgetriebe: Lageverfolgung maximaler Istwert überschritten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Geberdatensatz: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Antrieb/Geber erkennt bei projektierter Lageverfolgung des Messgetriebes einen maximal möglichen, absoluten Lageistwert (r0483), der nicht mehr innerhalb von 32 Bit dargestellt werden kann. Maximaler Wert: $p0408 * p0412 * 2^{p0419}$ Störwert (r0949, dezimal interpretieren): aaaayyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Geberdatensatz Siehe auch: p0408 (Rotatorischer Geber Strichzahl), p0412 (Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell), p0419 (Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits))
Abhilfe:	- Feinauflösung verringern (p0419). - Multiturnaflösung verringern (p0412). Siehe auch: p0412 (Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell), p0419 (Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits))

A07557 (F)	Geber 1: Referenzpunkt-Koordinate nicht im zulässigen Bereich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die bei der Geberjustage über den Konnektoreingang CI: p2599 empfangene Referenzpunkt-Koordinate liegt außerhalb des halben Geberbereiches und kann nicht als aktuelle Achsposition gesetzt werden. Der maximal zulässige Wert wird in der Zusatzinformation angezeigt.
Abhilfe:	Die Referenzpunkt-Koordinate kleiner als den Wert aus der Zusatzinformation einstellen. Siehe auch: p2598 (EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle)
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

A07558 (F)	Geber 2: Referenzpunkt-Koordinate nicht im zulässigen Bereich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die bei der Geberjustage über den Konnektoreingang CI: p2599 empfangene Referenzpunkt-Koordinate liegt außerhalb des halben Geberbereiches und kann nicht als aktuelle Achsposition gesetzt werden. Der maximal zulässige Wert wird in der Zusatzinformation angezeigt.
Abhilfe:	Die Referenzpunkt-Koordinate kleiner als den Wert aus der Zusatzinformation einstellen. Siehe auch: p2598 (EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle)
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

F07560	Antrieb Geber: Strichzahl ist keine Zweierpotenz
Meldungswert:	Geberdatensatz: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Bei rotatorischen Absolutwertgebern muss die Strichzahl in p0408 eine Zweierpotenz sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert enthält die betroffene Geberdatensatznummer.
Abhilfe:	- Parametrierung überprüfen (p0408, p0404.1, r0458.5). - Gegebenenfalls die Firmware des Sensor Modules hochrüsten.
F07561	Antrieb Geber: Strichzahl Multiturn keine Zweierpotenz
Meldungswert:	Geberdatensatz: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Multiturnauflösung in p0421 muss eine Zweierpotenz sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert enthält die betroffene Geberdatensatznummer.
Abhilfe:	- Parametrierung überprüfen (p0421, p0404.1, r0458.5). - Gegebenenfalls die Firmware des Sensor Modules hochrüsten.
F07562 (A)	Antrieb Geber: Lageverfolgung Inkrementalgeber nicht möglich
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Komponentenummer: %2, Geberdatensatz: %3
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die angeforderte Lageverfolgung für Inkrementalgeber wird nicht unterstützt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): ccccbbaa hex aa = Geberdatensatz bb = Komponentenummer cccc = Fehlerursache cccc = 00 hex = 0 dez Der Gebertyp unterstützt die Funktion "Lageverfolgung Inkrementalgeber" nicht. cccc = 01 hex = 1 dez Die Lageverfolgung kann nicht aktiviert werden, weil der Speicher des internen NVRAM nicht ausreicht oder eine Control Unit ohne NVRAM vorhanden ist. cccc = 04 hex = 4 dez Es wird ein Lineargeber eingesetzt, der nicht von der Funktion "Lageverfolgung" unterstützt wird. Siehe auch: p0404 (Geberkonfiguration wirksam), p0411 (Messgetriebe Konfiguration), r0456 (Geberkonfiguration unterstützt)
Abhilfe:	- Geberparametrierung prüfen (p0400, p0404). - Control Unit mit ausreichendem NVRAM einsetzen. - Lageverfolgung für den Inkrementalgeber gegebenenfalls abwählen (p0411.3 = 0).
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07563 (A)	Antrieb Geber: XIST1_ERW Konfiguration fehlerhaft
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Geberdatensatz: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Bei der Funktion "Absolutlage bei Inkrementalgeber" wurde eine fehlerhafte Konfiguration erkannt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Die Funktion "Absolutwert bei Inkrementalgeber" wird nicht unterstützt (r0459.13 = 0). Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: yyxx dez: yy = Fehlerursache, xx = Geberdatensatz Siehe auch: r0459 (Sensor Module Eigenschaften erweitert), p4652 (XIST1_ERW Reset Modus)
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: - Firmware-Version des Sensor Modules hochrüsten. - Modus überprüfen (p4652 = 1, 3 benötigt die Eigenschaft r0459.13 = 1).
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A07565 (F, N)	Antrieb: Geberfehler PROFIdrive-Geberschnittstelle 1
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Über die PROFIdrive-Geberschnittstelle für Geber 1 wird ein Geberfehler gemeldet (G1_ZSW.15). Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Fehlercode aus G1_XIST2, siehe Beschreibung zu r0483. Hinweis: Diese Warnung wird nur bei p0480[0] ungleich Null ausgegeben.
Abhilfe:	Geberfehler über das Gebersteuerwort quittieren (G1_STW.15 = 1).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A07566 (F, N)	Antrieb: Geberfehler PROFIdrive-Geberschnittstelle 2
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Über die PROFIdrive-Geberschnittstelle für Geber 2 wird ein Geberfehler gemeldet (G2_ZSW.15). Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Fehlercode aus G2_XIST2, siehe Beschreibung zu r0483. Hinweis: Diese Warnung wird nur bei p0480[1] ungleich Null ausgegeben.
Abhilfe:	Geberfehler über das Gebersteuerwort quittieren (G2_STW.15 = 1).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07569 (F)	Geber konnte nicht identifiziert werden
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Beim Geber identifizieren (wartend) mit p0400 = 10100 konnte der Geber nicht identifiziert werden. Eventuell ist ein falscher oder kein Geber vorhanden, eine falsche oder keine Geberleitung am Sensor Module gesteckt oder die DRIVE-CLiQ-Komponente am DRIVE-CLiQ nicht angeschlossen. Hinweis: Eine Geberidentifizierung setzt eine Unterstützung durch den Geber voraus und ist in folgenden Fällen möglich:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Geber mit EnDat-Schnittstelle - Motor mit DRIVE-CLiQ
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Geber bzw. Geberleitung prüfen und gegebenenfalls anschließen. - DRIVE-CLiQ-Verbindung prüfen und eventuell herstellen. - Bei Gebern die nicht identifiziert werden können (z. B. Geber ohne EnDat-Schnittstelle) muss der entsprechende Gebertyp in p0400 eingetragen werden.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
F07575	Antrieb: Motorgeber nicht bereit
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (GEBER)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Motorgeber meldet nicht bereit.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Initialisierung von Geber 1 (Motorgeber) ist fehlgeschlagen. - Die Funktion "Parkender Geber" ist aktiv (Gebersteuerwort G1_STW.14 = 1). - Die Geberschnittstelle (Sensor Module) ist deaktiviert (p0145). - Das Sensor Module ist defekt.
Abhilfe:	Weitere anstehende Störungen über Geber 1 auswerten.
A07576	Antrieb: Geberloser Betrieb aufgrund Störung aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Der geberlose Betrieb ist aufgrund einer Störung aktiv (r1407.13 = 1). Hinweis: In p0491 ist das Verhalten für Störungen mit Störreaktion GEBER eingestellt. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Die Ursache für eventuell anstehende Geberfehler beseitigen. - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
A07577 (F)	Geber 1: Messtasterauswertung nicht möglich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Bei der Auswertung des Messtasters ist ein Fehler aufgetreten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 6: Die Eingangsklemme für den Messtaster ist nicht eingestellt. 4098: Fehler bei der Initialisierung des Messtasters. 4100: Die Frequenz der Messpulse ist zu hoch. 4200: Der PROFIBUS-Takt ist kein ganzzahliges Vielfaches des Lagereglertaktes.</p>
Abhilfe:	<p>Messtasterauswertung deaktivieren (BI: p2509 = 0-Signal). Zu Warnwert = 6: Eingangsklemme für Messtaster einstellen (p0488, p0489 bzw. p2517, p2518).</p>

Zu Warnwert = 4098:
Die Hardware der Control Unit prüfen.
Zu Warnwert = 4100:
Die Frequenz der Messpulse am Messtaster reduzieren.
Zu Warnwert = 4200:
Das Taktverhältnis PROFIBUS-Takt zu Lagereglertakt ganzzahlig einstellen.

Reaktion bei F: AUS1
Quittierung bei F: SOFORT

A07578 (F) Geber 2: Messtasterauswertung nicht möglich

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei der Auswertung des Messtasters ist ein Fehler aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
6: Die Eingangsklemme für den Messtaster ist nicht eingestellt.
4098: Fehler bei der Initialisierung des Messtasters.
4100: Die Frequenz der Messpulse ist zu hoch.
4200: Der PROFIBUS-Takt ist kein ganzzahliges Vielfaches des Lagereglertaktes.
Abhilfe: Messtasterauswertung deaktivieren (BI: p2509 = 0-Signal).
Zu Warnwert = 6:
Eingangsklemme für Messtaster einstellen (p0488, p0489 bzw. p2517, p2518).
Zu Warnwert = 4098:
Die Hardware der Control Unit prüfen.
Zu Warnwert = 4100:
Die Frequenz der Messpulse am Messtaster reduzieren.
Zu Warnwert = 4200:
Das Taktverhältnis PROFIBUS-Takt zu Lagereglertakt ganzzahlig einstellen.

Reaktion bei F: AUS1
Quittierung bei F: SOFORT

A07580 (F, N) Antrieb: Kein Sensor Module mit passender Komponentenummer

Meldungswert: Geberdatensatz: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Es wurde kein Sensor Module mit der in p0141 angegebenen Komponentenummer gefunden.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Betroffener Geberdatensatz (Index von p0141).
Abhilfe: Den Parameter p0141 korrigieren.
Reaktion bei F: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE

A07581 (F) Geber 1: Lageistwertaufbereitung fehlerhaft

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei der Lageistwertaufbereitung ist ein Fehler aufgetreten.
Abhilfe: Den Geber für die Lageistwertaufbereitung kontrollieren.
Siehe auch: p2502 (LR Geberzuordnung)
Reaktion bei F: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F: SOFORT

A07582 (F)	Geber 2: Lageistwertaufbereitung fehlerhaft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Lageistwertaufbereitung ist ein Fehler aufgetreten.
Abhilfe:	Den Geber für die Lageistwertaufbereitung kontrollieren. Siehe auch: p2502 (LR Geberzuordnung)
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A07584	Geber 1: Lagesetzwert aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Lageistwert wird während BI: p2514 = 1-Signal auf den über CI: p2515 erhaltenen Wert gesetzt. Eine mögliche Regeldifferenz kann nicht ausgeregelt werden.
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch mit BI: p2514 = 0-Signal.
A07585	Geber 2: Lagesetzwert aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Lageistwert wird während BI: p2514 = 1-Signal auf den über CI: p2515 erhaltenen Wert gesetzt. Eine mögliche Regeldifferenz kann nicht ausgeregelt werden.
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch mit BI: p2514 = 0-Signal.
A07587	Geber 1: Lageistwertaufbereitung hat keinen gültigen Geber
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Lageistwertaufbereitung ist folgendes Problem aufgetreten: - Es ist ein Geberdatensatz zugeordnet, der Geberdatensatz enthält aber keine Geberdaten (p0400 = 0) bzw. ungültige Daten (z. B. p0408 = 0).
Abhilfe:	Antriebsdatensätze, Geberdatensätze überprüfen. Siehe auch: p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer), p0400 (Gebertyp Auswahl), p2502 (LR Geberzuordnung)
A07588	Geber 2: Lageistwertaufbereitung hat keinen gültigen Geber
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Lageistwertaufbereitung ist folgendes Problem aufgetreten: - Es ist ein Geberdatensatz zugeordnet, der Geberdatensatz enthält aber keine Geberdaten (p0400 = 0) bzw. ungültige Daten (z. B. p0408 = 0).
Abhilfe:	Antriebsdatensätze, Geberdatensätze überprüfen. Siehe auch: p0187 (Geber 1 Geberdatensatz Nummer), p0188 (Geber 2 Geberdatensatz Nummer), p0400 (Gebertyp Auswahl), p2502 (LR Geberzuordnung)

A07590 (F)	Geber 1: Antriebsdatensatz-Umschaltung während Betrieb
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Eine Antriebsdatensatz-Umschaltung (DDS-Umschaltung) mit Änderung der mechanischen Verhältnisse bzw. der Geberzuordnung (p2502) wurde während des Betriebs angefordert.
Abhilfe:	Für die Umschaltung des Antriebsdatensatzes zunächst den Betriebsmodus "Betrieb" verlassen.
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A07591 (F)	Geber 2: Antriebsdatensatz-Umschaltung während Betrieb
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Eine Antriebsdatensatz-Umschaltung (DDS-Umschaltung) mit Änderung der mechanischen Verhältnisse bzw. der Geberzuordnung (p2502) wurde während des Betriebs angefordert.
Abhilfe:	Für die Umschaltung des Antriebsdatensatzes zunächst den Betriebsmodus "Betrieb" verlassen.
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A07593 (F, N)	Geber 1: Wertebereich für Lageistwert überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Wertebereich (-2147483648 ... 2147483647) für die Lageistwertdarstellung wurde überschritten. Mit dem Überlauf wird der Status "Referenziert" bzw. "Absolutwertgeber justiert" zurückgesetzt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Der Lageistwert (r2521) hat den Wertebereich überschritten. 2: Der Geberlageistwert Gn_XIST2 (r0483) bzw. der Absolutwert nach dem Lastgetriebe (r2723) hat den Wertebereich überschritten. 3: Der maximale Geberwert multipliziert mit dem Faktor zur Umrechnung der absoluten Lage (r0483 bzw. r2723) von Inkrementen nach Längeneinheiten (LU) hat den Wertebereich für die Lageistwertdarstellung überschritten.
Abhilfe:	Verfahrensbereich bzw. Lageauflösung gegebenenfalls reduzieren. Zu Warnwert = 3: Reduzierung von Lageauflösung und Umrechnungsfaktor: - Längeneinheit (LU) pro Lastumdrehung bei rotatorischen Gebern reduzieren (p2506). - Feinauflösung von absoluten Lageistwerten erhöhen (p0419).
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A07594 (F, N)	Geber 2: Wertebereich für Lageistwert überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Wertebereich (-2147483648 ... 2147483647) für die Lageistwertdarstellung wurde überschritten. Mit dem Überlauf wird der Status "Referenziert" bzw. "Absolutwertgeber justiert" zurückgesetzt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Der Lageistwert (r2521) hat den Wertebereich überschritten. 2: Der Geberlageistwert Gn_XIST2 (r0483) bzw. der Absolutwert nach dem Lastgetriebe (r2723) hat den Wertebereich überschritten.

	3: Der maximale Geberwert mal dem Faktor zur Umrechnung der absoluten Lage (r0483 bzw. r2723) von Inkrementen nach Längeneinheiten (LU) hat den Wertebereich für die Lageistwertdarstellung überschritten.
Abhilfe:	Verfahrensbereich bzw. Lageauflösung gegebenenfalls reduzieren. Zu Warnwert = 3: Reduzierung von Lageauflösung und Umrechnungsfaktor: - Längeneinheit (LU) pro Lastumdrehung bei rotatorischen Gebern reduzieren (p2506). - Feinauflösung von absoluten Lageistwerten erhöhen (p0419).
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07596 (F)	Geber 1: Referenzfunktion abgebrochen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Eine aktivierte Referenzfunktion (Referenzmarkensuche oder Messtasterauswertung) wurde abgebrochen. - Ein Geberfehler ist aufgetreten (Gn_ZSW.15 = 1). - Lageistwert während aktivierter Referenzfunktion gesetzt. - Referenzmarkensuche und Messtasterauswertung gleichzeitig aktiviert (BI: p2508 und BI: p2509 = 1-Signal). - Aktivierte Referenzfunktion (Referenzmarkensuche oder Messtasterauswertung) wurde deaktiviert (BI: p2508 und BI: p2509 = 0-Signal).
Abhilfe:	- Ursachen überprüfen und beseitigen. - Ansteuerung zurücksetzen (BI: p2508 und BI: p2509 = 0-Signal) und gewünschte Funktion aktivieren.
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

A07597 (F)	Geber 2: Referenzfunktion abgebrochen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Eine aktivierte Referenzfunktion (Referenzmarkensuche oder Messtasterauswertung) wurde abgebrochen. - Ein Geberfehler ist aufgetreten (Gn_ZSW.15 = 1). - Lageistwert während aktivierter Referenzfunktion gesetzt. - Referenzmarkensuche und Messtasterauswertung gleichzeitig aktiviert (BI: p2508 und BI: p2509 = 1-Signal). - Aktivierte Referenzfunktion (Referenzmarkensuche oder Messtasterauswertung) wurde deaktiviert (BI: p2508 und BI: p2509 = 0-Signal).
Abhilfe:	- Ursachen überprüfen und beseitigen. - Ansteuerung zurücksetzen (BI: p2508 und BI: p2509 = 0-Signal) und gewünschte Funktion aktivieren.
Reaktion bei F:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

F07599 (A)	Geber 1: Justage nicht möglich
Meldungswert:	Antriebsdatensatz: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der maximale Geberwert mal dem Faktor zur Umrechnung der absoluten Lage (r0483 bzw. r2723) von Inkrementen nach Längeneinheiten (LU) hat den Wertebereich (-2147483648 ... 2147483647) für die Lageistwertdarstellung überschritten.
Abhilfe:	Ist die maximal mögliche absolute Lage (LU) betragsmäßig größer als 4294967296, so kann aufgrund eines Überlaufs nicht justiert werden. Bei rotatorischen Gebern berechnet sich die maximal mögliche absolute Lage (LU) wie folgt: 1. Motorgeber: $p2506 * p2505 / p2504$ $p2506 * p2505 * p0421 / p2504$ bei Multiturgeber

2. Direkter Geber:
 p2506
 p2506 * p0421 bei Multiturngerber

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07600 (A) Geber 2: Justage nicht möglich

Meldungswert: Antriebsdatensatz: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Der maximale Geberwert mal dem Faktor zur Umrechnung der absoluten Lage (r0483 bzw. r2723) von Inkrementen nach Längeneinheiten (LU) hat den Wertebereich (-2147483648 ... 2147483647) für die Lageistwertdarstellung überschritten.

Abhilfe: Ist die maximal mögliche absolute Lage (LU) betragsmäßig größer als 4294967296, so kann aufgrund eines Überlaufs nicht justiert werden.
 Bei rotatorischen Gebern berechnet sich die maximal mögliche absolute Lage (LU) wie folgt:
 1. Motorgeber:
 $p2506 * p2505 / p2504$
 $p2506 * p2505 * p0421 / p2504$ bei Multiturngerber
 2. Direkter Geber:
 p2506
 $p2506 * p0421$ bei Multiturngerber

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07600 (A) Geber 2: Justage nicht möglich

Meldungswert: Antriebsdatensatz: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Der maximale Geberwert mal dem Faktor zur Umrechnung der absoluten Lage (r0483 bzw. r2723) von Inkrementen nach Längeneinheiten (LU) hat den Wertebereich (-2147483648 ... 2147483647) für die Lageistwertdarstellung überschritten.

Abhilfe: Ist die maximal mögliche absolute Lage (LU) betragsmäßig größer als 4294967296, so kann aufgrund eines Überlaufs nicht justiert werden.
 Bei rotatorischen Gebern berechnet sich die maximal mögliche absolute Lage (LU) wie folgt:
 1. Motorgeber:
 $p2506 * p2505 / p2504$
 $p2506 * p2505 * p0421 / p2504$ bei Multiturngerber
 2. Direkter Geber:
 p2506
 $p2506 * p0421$ bei Multiturngerber

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07800 Antrieb: Kein Leistungsteil vorhanden

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT

Ursache: Das Lesen von Leistungsteilparametern ist nicht möglich oder es sind keine Parameter im Leistungsteil gespeichert. Eventuell ist die DRIVE-CLiQ-Leitung zwischen Control Unit und Leistungsteil unterbrochen oder defekt.
 Hinweis:
 Diese Störung tritt auch auf, wenn in der Inbetriebnahme-Software eine falsche Topologie ausgewählt ist und diese Parametrierung dann in die Control Unit geladen wird.
 Siehe auch: r0200 (Leistungsteil Codenummer aktuell)

- Abhilfe:**
- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
 - DRIVE-CLiQ-Leitung zwischen Control Unit und Leistungsteil prüfen.
 - Leistungsteil prüfen und gegebenenfalls tauschen.
 - Control Unit prüfen und gegebenenfalls tauschen.
 - Nach Korrektur der Topologie das Laden der Parameter mittels Inbetriebnahme-Software erneut durchführen.

F07801 Antrieb: Motor Überstrom

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
- Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
- Quittierung:** SOFORT
- Ursache:** Der zulässige Grenzstrom des Motors wurde überschritten.
- Wirksame Stromgrenze zu klein eingestellt.
 - Stromregler nicht korrekt eingestellt.
 - U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt oder Last zu groß.
 - U/f-Betrieb: Kurzschluss in Motorleitung oder Erdschluss.
 - U/f-Betrieb: Motorstrom passt nicht zum Strom des Leistungsteils.
 - Einschalten auf drehenden Motor ohne Funktion Fangen (p1200).
- Hinweis:**
 Grenzstrom = $2 \times \text{Minimum (p0640, } 4 \times \text{p0305} \times \text{p0306)} \geq 2 \times \text{p0305} \times \text{p0306}$
- Abhilfe:**
- Stromgrenzen überprüfen (p0640).
 - Vektorregelung: Stromregler überprüfen (p1715, p1717).
 - U/f-Steuerung: Strombegrenzungsregler überprüfen (p1340 ... p1346).
 - Hochlauframpe vergrößern (p1120) oder Last verringern.
 - Motor und Motorleitungen auf Kurz- und Erdschluss überprüfen.
 - Motor auf Stern-/Dreieck-Anschaltung und Typenschildparametrierung prüfen.
 - Kombination Leistungsteil und Motor überprüfen.
 - Funktion Fangen (p1200) wählen, wenn auf drehenden Motor geschaltet wird.

F07801 Antrieb: Motor Überstrom

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
- Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
- Quittierung:** SOFORT
- Ursache:** Der zulässige Grenzstrom des Motors wurde überschritten.
- Wirksame Stromgrenze zu klein eingestellt.
 - Stromregler nicht korrekt eingestellt.
 - Motor wurde gebremst bei zu großen Kippmomentkorrekturfaktor.
 - U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt oder Last zu groß.
 - U/f-Betrieb: Kurzschluss in Motorleitung oder Erdschluss.
 - U/f-Betrieb: Motorstrom passt nicht zum Strom des Motor Modules.
- Hinweis:**
 Synchronmotor: Grenzstrom = $1.3 \times \text{p0323}$
 Asynchronmotor: Grenzstrom = $1.3 \times \text{r0209}$
- Abhilfe:**
- Stromgrenzen überprüfen (p0323, p0640).
 - Stromregler überprüfen (p1715, p1717).
 - Kippmomentkorrekturfaktor verkleinern (p0326).
 - Hochlauframpe vergrößern (p1318) oder Last verringern.
 - Motor und Motorleitungen auf Kurz- und Erdschluss überprüfen.
 - Kombination Motor Module und Motor überprüfen.

F07802 Antrieb: Einspeisung oder Leistungsteil nicht bereit

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** AUS2 (KEINE)
- Quittierung:** SOFORT
- Ursache:** Einspeisung oder Antrieb meldet nach einem internen Einschaltbefehl kein Bereit zurück.
- Überwachungszeit zu kurz.
 - Zwischenkreisspannung nicht vorhanden.

Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Zugehörige Einspeisung oder Antrieb der meldenden Komponente defekt. - Anschlussspannung falsch eingestellt. - Überwachungszeit vergrößern (p0857). - Für die Zwischenkreisspannung sorgen. Die Zwischenkreisverschienung überprüfen. Die Einspeisung freigeben. - Zugehörige Einspeisung oder Antrieb der meldenden Komponente tauschen. - Einstellung der Anschlussspannung überprüfen (p0210). <p>Siehe auch: p0857 (Leistungsteil Überwachungszeit)</p>
<hr/>	
A07805 (N)	Antrieb: Leistungsteil Überlastung I2t
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Warnschwelle für I2t-Überlast (p0294) des Leistungsteils überschritten.</p> <p>Es erfolgt die in p0290 parametrisierte Reaktion.</p> <p>Siehe auch: p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Dauerlast verringern. - Lastspiel anpassen. - Zuordnung der Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
<hr/>	
A07805 (N)	Antrieb: Leistungsteil Überlastung I2t
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Warnschwelle für I2t-Überlast (p0294) des Leistungsteils überschritten.</p> <p>Es erfolgt die in p0290 parametrisierte Reaktion.</p> <p>Siehe auch: p0290 (Leistungsteil Überlastreaktion)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Dauerlast verringern. - Lastspiel anpassen. - Zuordnung der Nennströme von Motor und Motor Module überprüfen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
<hr/>	
F07806	Antrieb: Generatorische Leistungsgrenze überschritten (F3E)
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (IASC/DCBRK)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Bei Blocksize-Leistungsteilen vom Typ PM250 und PM260 wurde die generatorische Bemessungsleistung r0206[2] für mehr als 10 s überschritten.</p> <p>Siehe auch: r0206 (Leistungsteil Bemessungsleistung), p1531 (Leistungsgrenze generatorisch)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Rücklaufbrake vergrößern. - Antreibende Last reduzieren. - Leistungsteil mit höherer Rückspeisefähigkeit einsetzen. - Bei Vektorregelung kann die generatorische Leistungsgrenze in p1531 soweit reduziert werden, dass die Störung nicht mehr anspricht.

F07807	Antrieb: Kurzschluss/Erdschluss erkannt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	An den motorseitigen Ausgangsklemmen des Umrichters wurde ein Leiter-Leiter-Kurzschluss bzw. Erdschluss erkannt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Kurzschluss Phase U-V 2: Kurzschluss Phase U-W 3: Kurzschluss Phase V-W 4: Erdschluss mit Überstrom 1xxxx: Erdschluss mit Strom in Phase U erkannt (xxxx = Anteil des Stroms in Phase V in Promille) 2xxxx: Erdschluss mit Strom in Phase V erkannt (xxxx = Anteil des Stroms in Phase U in Promille) Hinweis: Auch ein Vertauschen der Netz- und Motorleitungen wird als motorseitiger Kurzschluss erkannt. Das Einschalten auf einen nicht oder nur teilweise entregten Motor wird eventuell als Erdschluss erkannt.
Abhilfe:	- Den motorseitigen Anschluss des Umrichters auf einen vorhandenen Leiter-Leiter-Kurzschluss überprüfen. - Den Vertausch von Netz- und Motorleitungen ausschließen. - Auf Erdschluss überprüfen. Bei Erdschlussfehler: - Impulsfreigabe nicht auf drehenden Motor ohne aktivierter Funktion "Fangen" (p1200) einschalten. - Entregungszeit vergrößern (p0347). - Überwachung gegebenenfalls deaktivieren (p1901).
F07808 (A)	HF Damping Module: Dämpfung nicht bereit
Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das HF Damping Module meldet beim Einschalten oder im eingeschalteten Zustand kein Bereit zurück.
Abhilfe:	- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung zum HF Damping Module überprüfen. - 24-V-Versorgungsspannung überprüfen. - Gegebenenfalls das HF Damping Module austauschen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07810	Antrieb: Leistungsteil-EEPROM ohne Nenndaten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Im Leistungsteil-EEPROM sind keine Nenndaten abgelegt. Siehe auch: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209
Abhilfe:	Leistungsteil tauschen oder Siemens Kundendienst informieren.
A07820	Antrieb: Temperatursensor nicht angeschlossen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der in p0600 angegebene Temperatursensor zur Überwachung der Motortemperatur ist nicht verfügbar. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: p0601 = 10 (SME), aber in p0600 nicht Auswertung über Geber angewählt. 2: p0600 = 10 (BICO), aber die Signalquelle (p0603) ist nicht verschaltet.

- 3: p0601 = 11 (BICO), aber in p0600 nicht Auswertung über BICO-Verschaltung angewählt (20 oder 21).
 4: p0601 = 11 (BICO) und p4610-p4613 > 0, aber die dazugehörige Signalquelle (p0608, p0609) ist nicht verschaltet.
 5: Komponente mit Sensorauswertung nicht vorhanden oder zwischenzeitlich abgebaut.
 6: Auswertung über Motor Module nicht möglich (r0192.21).

Abhilfe:
 Zu Warnwert = 1:
 - In p0600 Geber mit Temperatursensor einstellen.
 Zu Warnwert = 2:
 - p0603 mit dem Temperatursignal verschalten.
 Zu Warnwert = 3, 4:
 - Verfügbaren Temperatursensor einstellen (p0600, p0601).
 - p4610 ... p4613 = 0 einstellen (Kein Sensor) oder p0608 bzw. p0609 mit externem Temperatursignal verschalten.
 Zu Warnwert = 5:
 - Komponente mit Temperatursensor anschließen. DRIVE-CLiQ-Verbindung überprüfen.
 Zu Warnwert = 6:
 - Firmware-Update beim Motor Module durchführen. Temperatursensor über Geber anschließen.
 Siehe auch: p0600 (Motortemperatursensor für Überwachung), p0601 (Motortemperatursensor Sensortyp)

F07840 Antrieb: Einspeisung Betrieb fehlt
Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2 (KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Das Signal "Einspeisung Betrieb" ist nicht vorhanden, obwohl die Freigaben für den Antrieb bereits länger als die parametrisierte Überwachungszeit (p0857) anstehen.
 - Einspeisung nicht in Betrieb.
 - Verschaltung des Binektoreingangs für das Bereitsignal ist falsch oder fehlt (p0864).
 - Einspeisung führt aktuell eine Netzidentifikation durch.
Abhilfe:
 - Einspeisung in Betrieb setzen.
 - Die Verschaltung des Binektoreingangs für das Signal "Einspeisung Betrieb" überprüfen (p0864).
 - Überwachungszeit vergrößern (p0857).
 - Abschluss der Netzidentifikation der Einspeisung abwarten.
 Siehe auch: p0857 (Leistungsteil Überwachungszeit)

F07841 (A) Antrieb: Einspeisung Betrieb zurückgenommen
Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Das Signal "Einspeisung Betrieb" wurde während des Betriebs zurückgenommen.
 - Verschaltung des Binektoreingangs für das Signal "Einspeisung Betrieb" ist falsch oder fehlt (p0864).
 - Die Freigaben der Einspeisung wurden abgeschaltet.
 - Die Einspeisung nimmt aufgrund eines Fehlers das Signal "Einspeisung Betrieb" weg.
Abhilfe:
 - Verschaltung des Binektoreingangs für das Signal "Einspeisung Betrieb" überprüfen (p0864).
 - Die Freigaben der Einspeisung überprüfen und eventuell einschalten.
 - Eine Störung der Einspeisung beheben und quittieren.
Hinweis:
 Falls dieser Antrieb zum generatorischen Stützen des Zwischenkreises dienen soll, muss die Störreaktion auf KEINE, AUS1 oder AUS3 parametrisiert werden. Damit kann der Antrieb nach Ausfall der Einspeisung weiterbetrieben werden.
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

A07850 (F) Externe Warnung 1

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das BICO-Signal für "Externe Warnung 1" wurde ausgelöst.
 Die Bedingung für diese externe Warnung steht an.
 Siehe auch: p2112 (Externe Warnung 1)
Abhilfe: Die Ursachen für diese Warnung beseitigen.
Reaktion bei F: Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

A07851 (F) Externe Warnung 2

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das BICO-Signal für "Externe Warnung 2" wurde ausgelöst.
 Die Bedingung für diese externe Warnung steht an.
 Siehe auch: p2116 (Externe Warnung 2)
Abhilfe: Die Ursachen für diese Warnung beseitigen.
Reaktion bei F: Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

A07852 (F) Externe Warnung 3

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das BICO-Signal für "Externe Warnung 3" wurde ausgelöst.
 Die Bedingung für diese externe Warnung steht an.
 Siehe auch: p2117 (Externe Warnung 3)
Abhilfe: Die Ursachen für diese Warnung beseitigen.
Reaktion bei F: Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

F07860 (A) Externe Störung 1

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2)
 Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Das BICO-Signal für "Externe Störung 1" wurde ausgelöst.
 Siehe auch: p2106 (Externe Störung 1)
Abhilfe: Die Ursachen für diese Störung beseitigen.
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F07861 (A)	Externe Störung 2
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Das BICO-Signal für "Externe Störung 2" wurde ausgelöst. Siehe auch: p2107 (Externe Störung 2)
Abhilfe:	Die Ursachen für diese Störung beseitigen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07862 (A)	Externe Störung 3
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Das BICO-Signal für "Externe Störung 3" wurde ausgelöst. Siehe auch: p2108 (Externe Störung 3), p3111 (Externe Störung 3 Freigabe), p3112 (Externe Störung 3 Freigabe negiert)
Abhilfe:	Die Ursachen für diese Störung beseitigen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07890	Interner Spannungsschutz/Interner Ankerkurzschluss mit STO aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der interne Ankerkurzschluss (p1231 = 4) ist nicht möglich, da Safe Torque Off (STO) freigegeben ist. Die Impulse können nicht freigegeben werden.
Abhilfe:	Internen Ankerkurzschluss ausschalten (p1231 = 0) oder Safe Torque Off deaktivieren (p9501 = p9561 = 0). Hinweis: STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment) / SH: Safe standstill (Sicherer Halt)
F07900 (N, A)	Antrieb: Motor blockiert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Motor arbeitet länger als die Zeit in p2177 an der Drehmomentgrenze und unterhalb der eingestellten Drehzahlschwelle in p2175. Diese Meldung kann auch ausgelöst werden, wenn die Drehzahl schwingt und der Drehzahlreglerausgang immer wieder kurzzeitig an den Anschlag kommt. Es ist auch möglich, dass die thermische Überwachung des Leistungsteils die Stromgrenze reduziert (siehe p0290) und dadurch der Motor abgebremst wird. Siehe auch: p2175 (Motor blockiert Drehzahlschwelle), p2177 (Motor blockiert Verzögerungszeit)
Abhilfe:	- Freies Bewegen des Motors überprüfen. - Wirksame Drehmomentgrenze überprüfen (r1538, r1539). - Parameter der Meldung "Motor blockiert" überprüfen und eventuell richtigstellen (p2175, p2177). - Drehrichtungsfreigaben beim Fangen des Motors überprüfen (p1110, p1111). - Bei U/f-Steuerung: Stromgrenzen und Hochlaufzeiten überprüfen (p0640, p1120).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F07900 (N, A)	Antrieb: Motor blockiert/Drehzahlregler am Anschlag
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Motor arbeitet länger als die Zeit in p2177 an der Drehmomentgrenze und unterhalb der Drehzahlschwelle in p2175. Diese Meldung kann auch ausgelöst werden, wenn der Drehzahlwert schwingt und der Drehzahlreglerausgang immer wieder kurzzeitig an den Anschlag kommt. Siehe auch: p2175 (Motor blockiert Drehzahlschwelle), p2177 (Motor blockiert Verzögerungszeit)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Freies Bewegen des Motors überprüfen. - Wirksame Drehmomentgrenzen überprüfen (r1538, r1539). - Parameter der Meldung "Motor blockiert" überprüfen und eventuell richtigstellen (p2175, p2177). - Invertierung des Istwertes überprüfen (p0410). - Anschluss des Motorgebers überprüfen. - Strichzahl des Gebers überprüfen (p0408). - Bei SERVO mit geberlosem Betrieb und Motoren mit kleiner Leistung (< 300 W) die Pulsfrequenz erhöhen (p1800). - Nach Abwahl des Funktionsmoduls "Einfachpositionierer" (EPOS) die Drehmomentengrenze motorisch (p1528) und generatorisch (p1529) überprüfen und erneut anpassen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07901	Antrieb: Motor Überdrehzahl
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (IASC/DCBRK)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die maximal zulässige Drehzahl wurde positiv oder negativ überschritten. Die maximal zulässige positive Drehzahl wird wie folgt gebildet: Minimum (p1082, Cl: p1085) + p2162 Die maximal zulässige negative Drehzahl wird wie folgt gebildet: Maximum (-p1082, Cl: 1088) - p2162
Abhilfe:	Bei positiver Drehrichtung gilt: - r1084 überprüfen und eventuell p1082, Cl: p1085 und p2162richtigstellen. Bei negativer Drehrichtung gilt: - r1087überprüfen und eventuell p1082, Cl: p1088 und p2162richtigstellen. Vorsteuerung des Drehzahlbegrenzungsreglers aktivieren (p1401.7 = 1). Hysterese für Überdrehzahlmeldung p2162vergrößern. Dessen Obergrenze ist abhängig von der maximalen Motordrehzahl p0322 und der Maximaldrehzahl p1082 des Sollwertkanals.

F07901	Antrieb: Motor Überdrehzahl
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (IASC/DCBRK)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die maximal zulässige Drehzahl wurde positiv oder negativ überschritten. Die maximal zulässige positive Drehzahl wird wie folgt gebildet: Minimum (p1082, Cl: p1085) + p2162 Die maximal zulässige negative Drehzahl wird wie folgt gebildet: Maximum (-p1082, Cl: 1088) - p2162
Abhilfe:	Bei positiver Drehrichtung gilt: - r1084überprüfen und eventuell p1082, Cl: p1085 und p2162richtigstellen. Bei negativer Drehrichtung gilt: - r1087überprüfen und eventuell p1082, Cl: p1088 und p2162richtigstellen.

F07902 (N, A)	Antrieb: Motor gekippt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei einem Vektorantrieb wurde erkannt, dass der Motor länger als in p2178 eingestellt gekippt ist. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Kipperkennung über r1408.11 (p1744 oder p0492) Vektorregelung mit Geber. 2: Kipperkennung über r1408.12 (p1745) oder (r0084 - r0083). Siehe auch: p1744 (Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung), p2178 (Motor gekippt Verzögerungszeit)
Abhilfe:	Grundsätzlich sollte sichergestellt sein, dass sowohl die Motordatenidentifikation als auch die drehende Messung durchgeführt wurde (siehe p1900, r3925). Bei Drehzahl- und Drehmomentregelung mit Drehzahlgeber gilt: - Drehzahlsignal überprüfen (Leitungsbruch, Polarität, Strichzahl, Bruch der Geberwelle). - Drehzahlgeber überprüfen, wenn mittels Datensatzumschaltung auf einen anderen Drehzahlgeber umgeschaltet wurde. Dieser muss mit demselben Motor verbunden sein, der bei Datensatzumschaltung geregelt wird. Wenn kein Fehler vorliegt, kann die Fehlertoleranz (p1744 bzw. p0492) vergrößert werden. Bei Drehzahl- und Drehmomentregelung ohne Drehzahlgeber gilt: - Überprüfen, ob Antrieb im gesteuerten Betrieb oder wenn der Drehzahlsollwert noch Null ist, allein durch die Last kippt. Wenn ja, Stromsollwert über p1610 erhöhen. - Wurde die Motor-Auferregungszeit (p0346) stark verringert und kippt der Antrieb beim Einschalten und sofortigen Losfahren, sollte p0346 wieder angehoben werden. Wenn kein Fehler vorliegt, kann die Fehlertoleranz (p1745) vergrößert werden. - Stromgrenzen prüfen (p0640, r0067, r0289). Bei zu kleinen Stromgrenzen kann der Antrieb nicht aufmagnetisiert werden. - Tritt der Fehler mit Störwert 2 auf, wenn der Motor sehr schnell in den Bereich der Feldschwächung beschleunigt wird, kann durch Verkleinern von p1596 oder p1553 die Abweichung zwischen Flusssollwert und Flussistwert verringert und die Meldung dadurch vermieden werden. Bei Drehzahl und Drehmomentregelung gilt allgemein: - Prüfen, ob ein Netzphasenausfall bei Leistungsteil PM250D vorliegt. - Prüfen, ob ein Abtrennen der Motorzuleitungen vorliegt (siehe A07929). Wenn kein Fehler vorliegt, kann die Verzögerungszeit (p2178) vergrößert werden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F07902 (N, A)	Antrieb: Motor gekippt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde erkannt, dass der Motor länger als in p2178 eingestellt gekippt ist. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Kipperkennung über r1408.11 (p1744 oder p0492). 2: Kipperkennung über r1408.12 (p1745) oder über Flusssdifferenz (r0083 - r0084). 3: Kipperkennung über r0056.11 (nur für fremderregte Synchronmotoren). Siehe auch: p1744 (Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung), p2178 (Motor gekippt Verzögerungszeit)
Abhilfe:	Bei Drehzahl- und Drehmomentregelung mit Drehzahlgeber gilt: - Drehzahlsignal überprüfen (Leitungsbruch, Polarität, Strichzahl, Bruch der Geberwelle). - Drehzahlgeber überprüfen, wenn mittels Datensatzumschaltung auf einen anderen Drehzahlgeber umgeschaltet wurde. Dieser muss mit demselben Motor verbunden sein, der bei Datensatzumschaltung geregelt wird. Wenn kein Fehler vorliegt, kann die Fehlertoleranz (p1744 bzw. p0492) vergrößert werden. Bei Drehzahl- und Drehmomentregelung ohne Drehzahlgeber gilt: - Überprüfen ob Antrieb im gesteuerten Betrieb (r1750.0) bei Last kippt. Wenn ja, Stromsollwert über p1610 erhöhen. - Überprüfen, ob Antrieb durch Last kippt, wenn Drehzahlsollwert noch Null ist. Wenn ja, Stromsollwert über p1610 erhöhen. - Wurde die Motor-Auferregungszeit (r0346) stark verringert, sollte sie wieder angehoben werden.

- Stromgrenzen prüfen (p0640, r0067). Bei zu kleinen Stromgrenzen kann der Antrieb nicht aufmagnetisiert werden.
- Stromregler (p1715, p1717) und Drehzahladaptionsregler (p1764, p1767) prüfen. Wurde die Dynamik stark reduziert, sollte diese wieder angehoben werden.
- Drehzahlgeber überprüfen, wenn mittels Datensatzumschaltung auf einen anderen Drehzahlgeber umgeschaltet wurde. Dieser muss mit dem Motor verbunden sein, der bei Datensatzumschaltung geregelt wird.
- Wenn kein Fehler vorliegt, kann die Fehlertoleranz (p1745) oder die Verzögerungszeit (p2178) vergrößert werden.
- Bei fremderregten Synchronmotoren (Regelung mit Drehzahlgeber) gilt:
 - Drehzahlsignal überprüfen (Leistungsbruch, Polarität, Strichzahl).
 - Motorparametrierung (Typenschild- und Ersatzschaltbildparameter) sicherstellen.
 - Erregereinrichtung und Schnittstellen zur Regelung prüfen.
 - Möglichst hohe Dynamik der Erregerstromregelung sicherstellen.
 - Drehzahlregelung auf Schwingungsverhalten prüfen und bei Resonanzschwingungen Bandsperrfilter einsetzen.
 - Maximaldrehzahl nicht überschreiten (p2162).
- Wenn kein Fehler vorliegt, kann die Verzögerungszeit (p2178) vergrößert werden.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A07903 Antrieb: Motor Drehzahlabweichung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Betrag der Drehzahldifferenz aus dem Sollwert (p2151) und dem Drehzahlwert (r2169) überschreitet die Toleranzschwelle (p2163) länger als toleriert (p2164, p2166).
 Die Warnung ist nur freigegeben bei p2149.0 = 1.
 Mögliche Ursachen:
 - Lastmoment ist größer als der Drehmomentsollwert.
 - Beim Beschleunigen wird die Drehmoment-/Strom-/Leistungsgrenze erreicht. Wenn die Grenzen nicht ausreichen, kann es sein, dass der Antrieb zu klein projektiert ist.
 - Bei Drehmomentregelung wird der Drehzahlsollwert nicht mit dem Drehzahlwert mitgeführt.
 - Bei aktivem Vdc-Regler.
 Bei U/f-Steuerung wird die Überlast dadurch erkannt, dass der I_max-Regler aktiv ist.
 Siehe auch: p2149 (Überwachungen Konfiguration)
Abhilfe: - Vergrößern von p2163 und/oder p2166.
 - Drehmoment-/Strom-/Leistungsgrenzen vergrößern.
 - Bei Drehmomentregelung: Drehzahlsollwert dem Drehzahlwert nachführen.
 - Warnung abschalten mit p2149.0 = 0.

A07903 Antrieb: Motor Drehzahlabweichung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Betrag der Drehzahldifferenz aus den beiden Sollwerten (p2151, p2154) und dem Drehzahlwert (r2169) überschreitet die Toleranzschwelle (p2163) länger als toleriert (p2164, p2166).
 Die Warnung ist nur freigegeben bei p2149.0 = 1.
 Mögliche Ursachen können sein:
 - Lastmoment ist größer als der Drehmomentsollwert.
 - Beim Beschleunigen wird die Drehmoment-/Strom-/Leistungsgrenze erreicht. Wenn die Grenzen nicht ausreichen, kann es sein, dass der Antrieb zu klein projektiert ist.
 - Bei Drehmomentregelung wird der Drehzahlsollwert nicht mit dem Drehzahlwert mitgeführt.
 - Bei aktivem Vdc-Regler.
 Bei U/f-Steuerung wird die Überlast dadurch erkannt, dass der I_max-Regler aktiv ist.
 Siehe auch: p2149 (Überwachungen Konfiguration)
Abhilfe: - Vergrößern von p2163 und/oder p2166.
 - Drehmoment-/Strom-/Leistungsgrenzen vergrößern.
 - Bei Drehmomentregelung: Drehzahlsollwert dem Drehzahlwert nachführen.
 - Warnung abschalten mit p2149.0 = 0.

A07904 (N)	Ankerkurzschluss extern: Schützrückmeldung "Geschlossen" fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Schützrückmeldung (p1235) hat beim Schließen das Signal "Geschlossen" (r1239.1 = 1) nicht innerhalb der Überwachungszeit (p1236) gemeldet.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, ob die Schützrückmeldung richtig angeschlossen ist (p1235). - Logik der Schützrückmeldung überprüfen (r1239.1 = 1: "Geschlossen", r1239.1 = 0: "Offen"). - Überwachungszeit vergrößern (p1236). - Gegebenenfalls den externen Ankerkurzschluss ohne Schützrückmeldung einstellen (p1231 = 2).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F07905 (N, A)	Ankerkurzschluss extern: Schützrückmeldung "Offen" fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Schützrückmeldung (p1235) hat beim Öffnen das Signal "Offen" (r1239.1 = 0) nicht innerhalb der Überwachungszeit (p1236) gemeldet.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, ob die Schützrückmeldung richtig angeschlossen ist (p1235). - Logik der Schützrückmeldung überprüfen (r1239.1 = 1: "Geschlossen", r1239.1 = 0: "Offen"). - Überwachungszeit vergrößern (p1236). - Gegebenenfalls den externen Ankerkurzschluss ohne Schützrückmeldung einstellen (p1231 = 2).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07906	Ankerkurzschluss/Spannungsschutz intern: Parametrierung fehlerhaft
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Motordatensatz: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Ankerkurzschluss ist fehlerhaft parametriert.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>zzzzyyxx: zzzz = Fehlerursache, xx = Motordatensatz</p> <p>zzzz = 0001 hex = 1 dez:</p> <p>Kein permanent erregter Synchronmotor gewählt.</p> <p>zzzz = 0002 hex = 2 dez:</p> <p>Kein Asynchronmotor gewählt.</p> <p>zzzz = 0065 hex = 101 dez:</p> <p>Externer Ankerkurzschluss: Ausgang (r1239.0) nicht verdrahtet.</p> <p>zzzz = 0066 hex = 102 dez:</p> <p>Externer Ankerkurzschluss mit Schützrückmeldung: Keine Rückmeldung verschaltet (Bl: p1235).</p> <p>zzzz = 0067 hex = 103 dez:</p> <p>Externer Ankerkurzschluss ohne Schützrückmeldung: Wartezeit beim Öffnen (p1237) ist 0.</p> <p>zzzz = 00C9 hex = 201 dez:</p> <p>Interner Spannungsschutz: Der maximale Ausgangsstrom des Motor Modules (r0209) ist kleiner als 1.8 x Motor-Kurzschlussstrom (r0331).</p> <p>zzzz = 00CA hex = 202 dez:</p> <p>Interner Spannungsschutz: Es wird kein Booksize oder kein Chassis Motor Module verwendet.</p> <p>zzzz = 00CB hex = 203 dez:</p> <p>Interner Spannungsschutz: Der Motor-Kurzschlussstrom (p0320) ist größer als der Motor-Maximalstrom (p0323).</p> <p>zzzz = 00CC hex = 204 dez:</p> <p>Interner Spannungsschutz: Die Aktivierung (p1231 = 4) ist nicht für alle Motordatensätze mit Synchronmotoren (p0300 = 2xx, 4xx) gegeben.</p>

Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ein Ankerkurzschluss / Spannungsschutz ist nur bei permanenterregten Synchronmotoren erlaubt. Die höchste Stelle des Motortyps in p0300 muss 2 oder 4 sein. <p>Zu Störwert = 101:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Mit dem Ausgangssignal r1239.0 soll das Schütz für die externe Ankerkurzschlusschaltung angesteuert werden. Das Signal kann z. B. auf eine Ausgangsklemme über Binektoreingang p0738 verschaltet werden. Bevor diese Störung quittiert werden kann, muss p1231 neu gesetzt werden. <p>Zu Störwert = 102:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Wenn der externe Ankerkurzschluss mit Schützrückmeldung (p1231 = 1) angewählt wird, muss das Rückmeldesignal auf eine Eingangsklemme (z. B. r722.x) verdrahtet werden und dann auf BI: p1235 verschaltet werden. - Alternativ kann der externe Ankerkurzschluss ohne Schützrückmeldung (p1231 = 2) angewählt werden. <p>Zu Störwert = 103:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Wenn der externe Ankerkurzschluss ohne Schützrückmeldung (p1231 = 2) angewählt wird, muss eine Wartezeit in p1237 parametrisiert werden. Diese Zeit muss in jedem Fall größer als die tatsächliche Öffnungszeit des Schützes sein, da sonst das Motor Module kurzgeschlossen würde! <p>Zu Störwert = 201:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Es muss ein Motor Module mit größerem Maximalstrom oder ein Motor mit kleinerem Kurzschlussstrom verwendet werden. Der maximale Strom des Motor Modules muss größer als 1.8 x Motor-Kurzschlussstrom sein. <p>Zu Störwert = 202:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Für den internen Spannungsschutz ein Booksize oder Chassis Motor Module verwenden. <p>Zu Störwert = 203:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Für den internen Spannungsschutz nur kurzschlussfeste Motoren verwenden. <p>Zu Störwert = 204:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Der interne Spannungsschutz muss entweder für alle Motordatensätze mit Synchronmotoren (p0300 = 2xx, 4xx) aktiviert werden (p1231 = 3) oder er muss für alle Motordatensätze deaktiviert werden (p1231 ungleich 3). Damit wird sichergestellt, dass durch eine Datensatzumschaltung der Schutz nicht versehentlich aufgehoben werden kann. Dieser Fehler kann erst quittiert werden, wenn diese Bedingung erfüllt ist.
-----------------	--

F07907	Interner Ankerkurzschluss: Motorklemmen nach Impulslöschung nicht potenzialfrei
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde die Funktion "Interner Spannungsschutz" (p1231 = 3) aktiviert.</p> <p>Es gilt folgendes zu beachten:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bei aktivem internen Spannungsschutz liegen alle Motorklemmen nach Impulslöschung auf dem halben Zwischenkreispotenzial (ohne internen Spannungsschutz sind die Motorklemmen potenzialfrei)! - Es dürfen nur kurzschlussfeste Motoren verwendet werden (p0320 < p0323). - Das Motor Module muss den 1.8-fachen Kurzschlussstrom (r0331) des Motors dauerhaft tragen können (r0289). - Der interne Spannungsschutz ist nicht unterbrechbar durch eine Störreaktion. Ein Überstrom während des aktiven internen Spannungsschutzes kann zur Zerstörung des Motor Modules und/oder des Motors führen. - Wenn das Motor Module den autarken internen Spannungsschutz nicht unterstützt (r0192.10 = 0) muss zur sicheren Funktion bei Netzausfall eine externe 24-V-Versorgung (USV) für die Komponenten verwendet werden. - Wenn das Motor Module den autarken internen Spannungsschutz unterstützt (r0192.10 = 1) muss zur sicheren Funktion bei Netzausfall die 24-V-Versorgung für die Komponenten über ein Control Supply Module erfolgen. - Bei aktivem internem Spannungsschutz darf der Motor nicht über längere Zeit fremd angetrieben sein (z. B. durch ziehende Lasten oder einen anderen gekoppelten Motor).
Abhilfe:	<p>Keine notwendig.</p> <p>Dient als Hinweis für den Anwender.</p>

A07908	Interner Ankerkurzschluss aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das Motor Module meldet, dass der Motor über die Leistungshalbleiter kurzgeschlossen ist (r1239.5 = 1). Die Impulse können nicht freigegeben werden. Der interne Ankerkurzschluss ist angewählt (p1231 = 4).
Abhilfe:	<p>Bei Synchronmotoren wird die Ankerkurzschlussbremsung mit Binektoreingang p1230 = 1-Signal aktiviert.</p> <p>Siehe auch: p1230, p1231</p>

F07909	Interner Spannungsschutz: Deaktivierung erst nach POWER ON wirksam
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Die Deaktivierung des internen Spannungsschutzes (p1231 ungleich 3) wird erst nach POWER ON wirksam. Das Zustandssignal r1239.6 = 1 zeigt an, dass der interne Spannungsschutz bereit ist.
Abhilfe:	Keine notwendig. Dient als Hinweis für den Anwender.
A07910 (N)	Antrieb: Motor Übertemperatur
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	KTY oder kein Sensor: Die gemessene Motortemperatur oder die Temperatur des Motortemperaturmodells 2 hat die Warnschwelle (p0604) überschritten. Es erfolgt die in p0610 parametrisierte Reaktion. PTC oder Bimetall-Öffner: Die Auslöseschwelle von 1650 Ohm wurde überschritten oder der Öffner geöffnet. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 11: Keine Ausgangsstromreduktion. 12: Ausgangsstromreduktion aktiv. Siehe auch: p0604 (Mot_temp_mod 2/KTY Warnschwelle), p0610 (Motorübertemperatur Reaktion)
Abhilfe:	- Motorlast überprüfen. - Umgebungstemperatur des Motors überprüfen. - KTY84 überprüfen. - Übertemperaturen des Motortemperaturmodells 2 prüfen (p0626 ... p0628). Siehe auch: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A07910 (N)	Antrieb: Motor Übertemperatur
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	KTY: Die Motortemperatur hat die Warnschwelle überschritten (p0604, p0616). PTC: Die Auslöseschwelle von 1650 Ohm wurde überschritten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des zur Meldung führenden Temperaturkanals. Siehe auch: p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Abhilfe:	- Motorlast überprüfen. - Umgebungstemperatur und Belüftung des Motors überprüfen. - PTC oder Bimetall-Öffner überprüfen. - Überwachungsgrenzen prüfen (p0604, p0605). - Aktivierung des Motortemperaturmodells prüfen (p0612). - Parameter des Motortemperaturmodells prüfen (p0626 und folgende). Siehe auch: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F07913	Erregerstrom außerhalb Toleranz
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Differenz zwischen Erregerstromwert und -sollwert hat die Toleranz überschritten: $\text{abs}(r1641 - r1626) > p3201 + p3202$ Die Ursache für diese Störung wird bei $\text{abs}(r1641 - r1626) < p3201$ wieder zurückgesetzt.
Abhilfe:	- Parametrierung prüfen (p1640, p3201, p3202). - Schnittstellen zur Erregereinrichtung prüfen (r1626, p1640). - Erregereinrichtung prüfen.
F07914	Fluss außerhalb Toleranz
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Differenz zwischen Flussistwert und -sollwert hat die Toleranz überschritten: $\text{abs}(r0084 - r1598) > p3204 + p3205$ Die Ursache für diese Störung wird bei $\text{abs}(r0084 - r1598) < p3204$ wieder zurückgesetzt. Die Störung wird erst nach Ablauf der Verzögerungszeit in p3206 abgesetzt.
Abhilfe:	- Parametrierung prüfen (p3204, p3205). - Schnittstellen zur Erregereinrichtung prüfen (r1626, p1640). - Erregereinrichtung prüfen. - Flussregelung prüfen (p1590, p1592, p1597). - Regelung auf Schwingungen prüfen und Abhilfemaßnahmen ergreifen (z. B. Drehzahlregelkreis optimieren, Bandsperre parametrieren).
A07918 (N)	Drehstromsollwertgeberbetrieb angewählt/aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Nur für fremderregte Synchronmotoren (p0300 = 5): Die aktuelle Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart ist I/f-Steuerung mit festem Strom (p1300 = 18). Die Drehzahlvorgabe erfolgt über den Sollwertkanal, die Stromvorgabe über den Mindeststrom (p1620). Es ist darauf zu achten, dass die Regelungsdynamik in dieser Betriebsart sehr eingeschränkt ist. Deshalb sollten größere Hochlaufzeiten für die Solldrehzahl eingestellt werden, als für den normalen Betrieb.
Abhilfe:	Andere Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart wählen. Siehe auch: p1300 (Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A07920	Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu niedrig
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei p2193 = 1: Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu niedrig). Bei p2193 = 2: Das Drehzahlsignal vom externen Geber (siehe p3230) weicht von der Drehzahl (r2169) ab (zu niedrig). Siehe auch: p2181 (Lastüberwachung Reaktion)
Abhilfe:	- Verbindung zwischen Motor und Last prüfen. - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

A07920 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu niedrig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu niedrig).
Siehe auch: p2181 (Lastüberwachung Reaktion)
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
- Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

A07921 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu hoch

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei p2193 = 1:
Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu hoch).
Bei p2193 = 2:
Das Drehzahlsignal vom externen Geber (siehe p3230) weicht von der Drehzahl (r2169) ab (zu hoch).
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
- Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

A07921 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu hoch

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu hoch).
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
- Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

A07922 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei p2193 = 1:
Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab.
Bei p2193 = 2:
Das Drehzahlsignal vom externen Geber (siehe p3230) weicht von der Drehzahl (r2169) ab.
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
- Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

A07922 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab.
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
- Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

F07923 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu niedrig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei p2193 = 1:
 Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu niedrig).
 Bei p2193 = 2:
 Das Drehzahlsignal vom externen Geber (siehe p3230) weicht von der Drehzahl (r2169) ab (zu niedrig).
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
 - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

F07923 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu niedrig

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu niedrig).
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
 - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

F07924 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu hoch

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei p2193 = 1:
 Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu hoch).
 Bei p2193 = 2:
 Das Drehzahlsignal vom externen Geber (siehe p3230) weicht von der Drehzahl (r2169) ab (zu hoch).
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
 - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

F07924 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl zu hoch

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab (zu hoch).
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
 - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

F07925 Antrieb: Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei p2193 = 1:
 Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab.
 Bei p2193 = 2:
 Das Drehzahlsignal vom externen Geber (siehe p3230) weicht von der Drehzahl (r2169) ab.
Abhilfe: - Verbindung zwischen Motor und Last prüfen.
 - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.

F07925	Antrieb: Drehmoment/Drehzahl außerhalb Toleranz
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Drehmoment weicht von der Drehmoment/Drehzahl-Hüllkurve ab.
Abhilfe:	- Verbindung zwischen Motor und Last prüfen. - Parametrierung entsprechend der Last anpassen.
<hr/>	
A07926	Antrieb: Hüllkurve Parameter ungültig
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Für die Hüllkurve der Lastüberwachung wurden ungültige Parameterwerte eingegeben. Es gibt folgende Regeln für die Drehzahlschwellen: p2182 < p2183 < p2184 Es gibt folgende Regeln für die Drehmomentschwellen: p2185 > p2186 p2187 > p2188 p2189 > p2190 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer des Parameters mit ungültigem Wert.
Abhilfe:	Die Parameter für die Lastüberwachung nach den geltenden Regeln einstellen oder die Lastüberwachung ausschalten (p2181 = 0, p2193 = 0).
<hr/>	
A07927	Gleichstrombremsung aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Motor wird mit Gleichstrom abgebremst. Die Gleichstrombremsung ist aktiv. 1) Eine Meldung mit der Reaktion DCBRK ist aktiv. Der Motor wird mit dem Bremsstrom in p1232 für die Dauer in p1233 abgebremst. Wird die Stillstandsschwelle p1226 unterschritten, wird der Bremsvorgang vorzeitig abgebrochen. 2) Die Gleichstrombremsung wurde am Binektoreingang p1230 bei eingestellter Gleichstrombremsung (p1230 = 4) aktiviert. Der Bremsstrom p1232 wird solange eingeprägt, bis dieser Binektoreingang inaktiv wird.
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach ausgeführter Gleichstrombremsung.
<hr/>	
F07928	Interner Spannungsschutz ausgelöst
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Motor Module meldet, dass der Motor über die Leistungshalbleiter kurzgeschlossen ist (r1239.5 = 1). Die Impulse können nicht freigegeben werden. Der interne Spannungsschutz ist angewählt (p1231 = 3).
Abhilfe:	Wenn das Motor Module den autarken internen Spannungsschutz unterstützt (r0192.10 = 1), entscheidet das Motor Module anhand der Zwischenkreisspannung selbstständig, ob der Ankerkurzschluss aktiviert wird. Überschreitet die Zwischenkreisspannung 800 V so wird der Ankerkurzschluss aktiviert und die Reaktion AUS2 ausgelöst. Fällt die Zwischenkreisspannung unter 450 V, wird der Ankerkurzschluss wieder aufgehoben. Falls der Motor noch in einem kritischen Drehzahlbereich ist, wird der Ankerkurzschluss wieder aktiviert, sobald die Zwischenkreisspannung die Schwelle von 800 V überschreitet. Wenn der autarke interne Spannungsschutz aktiv ist (r1239.5 = 1) und das Netz zurückkehrt (450 V < Zwischenkreisspannung < 800 V), dann wird der Ankerkurzschluss nach 3 Minuten aufgehoben.

A07929 (F)	Antrieb: Kein Motor erkannt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Strombetrag ist nach Freigabe der Wechselrichterimpulse so klein, dass kein Motor erkannt wird. Hinweis: Bei Vektorregelung und Asynchronmotor folgt dieser Warnung die Störung F07902. Siehe auch: p2179 (Ausgangslasterkennung Stromgrenze)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motorzuleitungen prüfen. - Schwellwert verkleinern (p2179, z. B. bei Synchronmotoren). - Spannungsanhebung der U/f-Steuerung kontrollieren (p1310). - Stillstandsmessung zur Einstellung des Ständerwiderstands durchführen (p0350).
Reaktion bei F:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung bei F:	SOFORT
F07930	Antrieb: Bremsenansteuerung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Control Unit hat einen Fehler bei der Bremsenansteuerung erkannt.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Motorleitung ist nicht korrekt angeschlossen. - Schirmung der Motorleitung ist nicht korrekt aufgelegt. - Defekt im Safe Brake Module, im Power Module oder in der Control Unit. <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>10, 11: Fehler beim Vorgang "Bremse öffnen".</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bremse nicht angeschlossen oder Leitungsbruch (prüfen ob bei p1278 = 1 die Bremse öffnet). - Erdschluss der Bremsenleitung. <p>20: Fehler im Zustand "Bremse geöffnet".</p> <ul style="list-style-type: none"> - Kurzschluss in der Bremsenwicklung. <p>30, 31: Fehler beim Vorgang "Bremse schließen".</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bremse nicht angeschlossen oder Leitungsbruch (prüfen ob bei p1278 = 1 die Bremse öffnet). - Kurzschluss in der Bremsenwicklung. <p>40: Fehler im Zustand "Bremse geschlossen".</p> <p>50: Fehler in der Bremsenansteuerung der Control Unit oder Kommunikationsstörung zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 (Diagnose der Bremsenansteuerung). Siehe auch: p1278 (Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Anschluss der Motorhaltebremse überprüfen. - Funktion der Motorhaltebremse überprüfen. - Anschluss Safe Brake Module überprüfen. - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen (z. B. Schirm der Motorleitung und Bremsenadern mit dem Schirmblech verbinden bzw. Motorstecker mit dem Gehäuse verschrauben). - Safe Brake Module austauschen. - Power Module austauschen. - Control Unit austauschen. <p>Siehe auch: p1215 (Motorhaltebremse Konfiguration), p1278 (Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung)</p>

F07935 (N)	Antrieb: Motorhaltebremse Konfiguration fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde eine fehlerhafte Konfiguration der Motorhaltebremse erkannt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Es wurde eine Motorhaltebremse bei nicht konfigurierter Bremsenansteuerung (p1215 = 0) erkannt. Die Konfiguration der Bremsenansteuerung wurde auf "Motorhaltebremse wie Ablaufsteuerung" (p1215 = 1) eingestellt (nur bei Erstinbetriebnahme). 1: Es wurde eine Motorhaltebremse bei nicht konfigurierter Bremsenansteuerung (p1215 = 0) erkannt. Die Konfiguration der Bremsenansteuerung wurde auf "Keine Motorhaltebremse vorhanden" (p1215 = 0) belassen.
Abhilfe:	Zu Störwert = 0: - Keine Abhilfe notwendig. Zu Störwert = 1: - Die Konfiguration der Motorhaltebremse gegebenenfalls ändern (p1215 = 1, 2). - Bei unerwartetem Auftreten dieses Störwertes sind die Motoranschlüsse zu überprüfen, um ein Vertauschen mit anderen Antriebsgeräten auszuschließen. Siehe auch: p1215 (Motorhaltebremse Konfiguration)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F07936	Antrieb: Lastausfall
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Lastüberwachung hat einen Lastausfall erkannt.
Abhilfe:	- Sensor überprüfen. - Gegebenenfalls die Lastüberwachung ausschalten (p2193). Siehe auch: p2193 (Lastüberwachung Konfiguration), p3232 (Lastüberwachung Ausfallerkennung)
F07950 (A)	Motorparameter fehlerhaft
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Motorparameter wurden innerhalb der Inbetriebnahme falsch eingegeben (z. B. p0300 = 0, Kein Motor). Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Betroffene Parameternummer. Siehe auch: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323
Abhilfe:	Die Motordaten mit den Angaben auf dem Typenschild vergleichen und gegebenenfalls korrigieren.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F07950 (A)	Antrieb: Motorparameter fehlerhaft
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	- Die Motorparameter wurden innerhalb der Inbetriebnahme falsch eingegeben (z. B. p0300 = 0, Kein Motor). - Der Bremswiderstand (p6811) ist noch nicht parametrierbar, die Inbetriebnahme kann nicht abgeschlossen werden. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Betroffene Parameternummer.

	<p>300 (CU250S-2): Motortyp wird bei dieser Regelungsart nicht unterstützt.</p> <p>307: Es können folgende Motorparameter falsch sein: p0304, p0305, p0307, p0308, p0309 Siehe auch: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323</p> <p>Abhilfe: Die Motordaten mit den Angaben auf dem Typenschild vergleichen und gegebenenfalls korrigieren. Zu Störwert = 300 (CU250S-2): Einen von der eingestellten Regelungsart unterstützten Motortyp betreiben.</p> <p>Reaktion bei A: KEINE</p> <p>Quittierung bei A: KEINE</p>
F07955	Antrieb: Motor wurde geändert
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Codenummer des aktuellen Motors mit DRIVE-CLiQ stimmt nicht mit der gespeicherten Nummer überein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nummer des fehlerhaften Parameters. Siehe auch: p0301 (Motorcodenummer Auswahl), r0302 (Motorcodenummer Motor mit DRIVE-CLiQ)
Abhilfe:	Ursprünglichen Motor anschließen, Control Unit erneut einschalten (POWER ON) und die Schnellinbetriebnahme mit p0010 = 0 verlassen. Oder p0300 = 10000 setzen (Laden der Parameter von Motor mit DRIVE-CLiQ) und Inbetriebnahme erneut durchführen. Die Schnellinbetriebnahme (p0010 = 1) wird automatisch mit p3900 > 0 verlassen. Wird die Schnellinbetriebnahme mit p0010 = 0 verlassen, so wird keine automatische Reglerberechnung (p0340 = 1) durchgeführt.
F07956 (A)	Antrieb: Motorcode zum Listenmotor nicht passend
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Motorcode des angeschlossenen Motors mit DRIVE-CLiQ passt nicht zu den möglichen Listenmotortypen (siehe Auswahl in p0300). Eventuell wird der angeschlossene Motor mit DRIVE-CLiQ von dieser Firmware-Version nicht unterstützt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Motorcode des angeschlossenen Motors mit DRIVE-CLiQ. Hinweis: Die ersten drei Ziffern des Motorcodes entsprechen üblicherweise dem Listenmotortyp.
Abhilfe:	Motor mit DRIVE-CLiQ und passendem Motorcode einsetzen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A07965 (N)	Antrieb: Speichern erforderlich
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Kommutierungswinkeloffset (p0431) wurde neu bestimmt und noch nicht gespeichert. Zur permanenten Übernahme des neuen Wertes muss nichtflüchtig gespeichert werden (p0971, p0977). Siehe auch: p0431 (Kommutierungswinkeloffset), p1990 (Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln)
Abhilfe:	Keine notwendig. Diese Warnung verschwindet automatisch nach dem Speichern. Siehe auch: p0971 (Parameter speichern)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F07966	Antrieb: Kommutierungswinkel prüfen
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Drehzahlwert wurde invertiert und der zugehörige Kommutierungswinkeloffset ist ungleich Null und damit möglicherweise falsch.
Abhilfe:	Kommutierungswinkeloffset nach Istwertinvertierung überprüfen oder neu bestimmen (p1990 = 1).
F07967	Antrieb: Pollageidentifikation interner Fehler
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während der Pollageidentifikation ist ein Fehler aufgetreten. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
F07968	Antrieb: Lq-Ld-Messung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während der Lq-Ld-Messung ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 10: Stufe 1: Das Verhältnis von Messstrom zu Nullstrom ist zu klein. 12: Stufe 1: Der Maximalstrom wurde überschritten. 15: Zweite Harmonische zu klein. 16: Umrichter zu klein für das Messverfahren. 17: Abbruch durch Pulssperre.
Abhilfe:	Zu Störwert = 10: Kontrollieren, ob Motor richtig angeschlossen ist. Betroffenes Leistungsteil austauschen. Verfahren deaktivieren (p1909). Zu Störwert = 12: Kontrollieren, ob Motordaten richtig eingegeben sind. Verfahren deaktivieren (p1909). Zu Störwert = 16: Verfahren deaktivieren (p1909). Zu Störwert = 17: Verfahren wiederholen.
F07969	Antrieb: Pollageidentifikation fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während der Pollageidentifikation ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Stromregler begrenzt. 2: Motorwelle blockiert. 10: Stufe 1: Das Verhältnis von Messstrom zu Nullstrom ist zu klein. 11: Stufe 2: Das Verhältnis von Messstrom zu Nullstrom ist zu klein. 12: Stufe 1: Der Maximalstrom wurde überschritten. 13: Stufe 2: Der Maximalstrom wurde überschritten. 14: Stromdifferenz für die Bestimmung der +d-Achse zu klein. 15: Zweite Harmonische zu klein. 16: Umrichter zu klein für das Messverfahren.

	17: Abbruch durch Pulssperre.
	18: Erste Harmonische zu klein.
	20: Pollageidentifikation angefordert bei drehender Motorwelle und aktivierter Funktion "Fangen".
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 1: Kontrollieren, ob Motor richtig angeschlossen ist. Kontrollieren, ob Motordaten richtig eingegeben sind. Betroffenes Leistungsteil austauschen.</p> <p>Zu Störwert = 2: Motor lastfrei schalten.</p> <p>Zu Störwert = 10: Bei Anwahl von p1980 = 4: Vergrößern des Wertes für p0325. Bei Anwahl von p1980 = 1: Vergrößern des Wertes für p0329. Kontrollieren, ob Motor richtig angeschlossen ist. Betroffenes Leistungsteil austauschen.</p> <p>Zu Störwert = 11: Vergrößern des Wertes für p0329. Kontrollieren, ob Motor richtig angeschlossen ist. Betroffenes Leistungsteil austauschen.</p> <p>Zu Störwert = 12: Bei Anwahl von p1980 = 4: Verkleinern des Wertes für p0325. Bei Anwahl von p1980 = 1: Verkleinern des Wertes für p0329. Kontrollieren, ob Motordaten richtig eingegeben sind.</p> <p>Zu Störwert = 13: Verkleinern des Wertes für p0329. Kontrollieren, ob Motordaten richtig eingegeben sind.</p> <p>Zu Störwert = 14: Vergrößern des Wertes für p0329.</p> <p>Zu Störwert = 15: Vergrößern des Wertes für p0325. Motor nicht hinreichend anisotrop, Wechsel des Verfahrens (p1980 = 1 oder 10).</p> <p>Zu Störwert = 16: Verfahren wechseln (p1980).</p> <p>Zu Störwert = 17: Verfahren wiederholen.</p> <p>Zu Störwert = 18: Vergrößern des Wertes für p0329. Sättigung nicht hinreichend, Wechsel des Verfahrens (p1980 = 10).</p> <p>Zu Störwert = 20: Vor Durchführen einer Pollageidentifikation eine ruhende Motorwelle sicherstellen.</p>

A07971 (N)	Antrieb: Kommutierungswinkeloffset Ermittlung aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die automatische Ermittlung des Kommutierungswinkeloffsets (Geberjustage) ist aktiviert (p1990 = 1). Mit dem nächsten Einschaltbefehl wird die automatische Ermittlung durchgeführt. Bei SERVO und aufgetretener Störung F07414 gilt: Die Ermittlung des Kommutierungswinkeloffsets wird automatisch aktiviert (p1990 = 1), wenn in p1980 ein Pollageidentifikationsverfahren eingestellt ist. Siehe auch: p1990 (Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln)</p>
Abhilfe:	<p>Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreicher Ermittlung oder bei Einstellung von p1990 = 0.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07975 (N)	Antrieb: Fahren bis Nullmarke - Sollwertvorgabe erwartet
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Zur Justierung des Gebers ist die Auswertung der Nullmarke erforderlich. Die Vorgabe eines Drehzahl- oder Drehmomentsollwertes wird erwartet. Siehe auch: p1990 (Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln)
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet nach Erkennen der Nullmarke.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A07976	Antrieb: Geberfeinabgleich aktiviert
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Warnung zeigt die Phasen des Geberfeinabgleichs über den Warnwert an. Warnwert (dezimal interpretieren): 1: Geberfeinabgleich aktiv. 2: Drehende Messung gestartet (Solldrehzahl > 40 % Motor-Bemessungsdrehzahl einstellen). 3: Drehende Messung liegt innerhalb des Drehzahl- und Drehmomentenbereichs. 4: Drehende Messung erfolgreich, Impulssperre kann für Übernahme der Werte ausgelöst werden. 5: Geberfeinabgleich wird berechnet. 10: Drehzahl zu niedrig, drehende Messung unterbrochen. 12: Drehmoment zu hoch, drehende Messung unterbrochen.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 10: Die Drehzahl erhöhen. Zu Warnwert = 12: Den Antrieb lastfrei schalten.
A07980	Antrieb: Drehende Messung aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die drehende Messung (automatische Optimierung des Drehzahlreglers) ist aktiviert. Mit dem nächsten Einschaltbefehl wird die drehende Messung durchgeführt. Hinweis: Während der drehenden Messung ist das Speichern von Parametern nicht möglich (p0971). Siehe auch: p1960 (Drehende Messung Auswahl)
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreicher Beendigung der Drehzahlregleroptimierung oder bei Einstellung von p1900 = 0.
A07980	Antrieb: Drehende Messung aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die drehende Messung ist aktiviert. Der Motor kann bei der drehenden Messung bis zur Maximaldrehzahl und mit Maximaldrehmoment beschleunigt werden. Es wirken nur die parametrisierte Stromgrenze (p0640) und die Maximaldrehzahl (p1082). Das Verhalten des Motors kann über Richtungssperre (p1959.14, p1959.15) und Hoch-/Rücklaufzeit (p1958) beeinflusst werden. Mit dem nächsten Einschaltbefehl wird die drehende Messung durchgeführt. Siehe auch: p1960 (Drehende Messung Auswahl)

Abhilfe: Keine notwendig.
 Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreicher Beendigung der drehenden Messung oder bei Einstellung von p1960 = 0.
Hinweis:
 Wird bei angewählter Motordatenidentifikation ein POWER ON oder ein Warmstart durchgeführt, so geht die Anforderung der Motordatenidentifikation verloren. Eine gewünschte Motordatenidentifikation muss nach dem Hochlauf erneut manuell angewählt werden.

A07981 Antrieb: Drehende Messung Freigaben fehlen

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die drehende Messung kann aufgrund von fehlenden Freigaben nicht gestartet werden.
 Bei p1959.13 = 1 gilt:
 - Freigaben für den Hochlaufgeber fehlen (siehe p1140 ... p1142).
 - Freigaben für den Drehzahlreglerintegrator fehlen (siehe p1476, p1477).
Abhilfe:
 - Anstehende Störungen quittieren.
 - Fehlende Freigaben herstellen.
 Siehe auch: r0002 (Antrieb Betriebsanzeige), r0046 (Fehlende Freigaben)

F07983 Antrieb: Drehende Messung Sättigungskennlinie

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Während der Bestimmung der Sättigungskennlinie ist ein Fehler aufgetreten.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 1: Es wurde kein stationärer Betriebspunkt der Drehzahl erreicht.
 2: Es wurde kein stationärer Betriebspunkt des Rotorflusses erreicht.
 3: Es wurde kein stationärer Betriebspunkt des Adaptionkreises erreicht.
 4: Der Adaptionkreis erhielt keine Freigabe.
 5: Feldschwächung aktiv.
 6: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Minimalbegrenzung aktiv.
 7: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Ausblendband aktiv.
 8: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Maximalbegrenzung aktiv.
 9: Einige Werte der ermittelten Sättigungskennlinie sind nicht plausibel.
 10: Sättigungskennlinie konnte wegen zu großem Lastmoment nicht sinnvoll ermittelt werden.
Abhilfe:
 Zu Störwert = 1:
 - Gesamtes Trägheitsmoment des Antriebs ist sehr viel größer als das des Motors (p0341, p0342).
 Drehende Messung (p1960) abwählen, Trägheitsverhältnis p0342 eintragen, Drehzahlregler neu berechnen p0340 = 4 und Messung wiederholen.
 Zu Störwert = 1 ... 2:
 - Messdrehzahl (p1961) vergrößern und Messung wiederholen.
 Zu Störwert = 1 ... 4:
 - Motorparameter überprüfen (Typenschilddaten). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen.
 - Trägheitsmoment prüfen (p0341, p0342). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen.
 - Motordatenidentifikation durchführen (p1910).
 - Eventuell Dynamikfaktor verkleinern (p1967 < 25 %).
 Zu Störwert = 5:
 - Der Drehzahlsollwert (p1961) ist zu hoch gewählt. Drehzahl verringern.
 Zu Störwert = 6:
 - Drehzahlsollwert (p1961) oder Minimalbegrenzung (p1080) anpassen.
 Zu Störwert = 7:
 - Drehzahlsollwert (p1961) oder Ausblendbänder (p1091 ... p1094, p1101) anpassen.
 Zu Störwert = 8:
 - Drehzahlsollwert (p1961) oder Maximalbegrenzung (p1082, p1083 bzw. p1086) anpassen.
 Zu Störwert = 9, 10:
 - Die Messung wurde in einem Betriebspunkt durchgeführt, in dem das Lastmoment zu groß ist. Wählen Sie einen günstigeren Betriebspunkt aus, entweder durch Veränderung des Drehzahlsollwerts (p1961) oder durch Verringerung des Lastmoments. Eine Variation des Lastmoments während der Messung ist unbedingt zu vermeiden.

Hinweis:

Die Identifikation der Sättigungskennlinie kann über p1959.1 ausgeschaltet werden.

Siehe auch: p1959 (Drehende Messung Konfiguration)

F07984	Antrieb: Drehzahlregloptimierung Trägheitsmoment
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Während der Identifikation des Trägheitsmoments ist ein Fehler aufgetreten.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Es wurde kein stationärer Betriebspunkt der Drehzahl erreicht. 2: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Minimalbegrenzung aktiv. 3: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Ausblendband aktiv. 4: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Maximalbegrenzung aktiv. 5: Anhebung der Drehzahl um 10 % nicht möglich, da Minimalbegrenzung aktiv. 6: Anhebung der Drehzahl um 10 % nicht möglich, da Ausblendband aktiv. 7: Anhebung der Drehzahl um 10 % nicht möglich, da Maximalbegrenzung aktiv. 8: Die Drehmomentdifferenz nach dem Drehzahlsollwertsprung ist zu klein, um das Trägheitsmoment noch zuverlässig identifizieren zu können. 9: Es stehen zu wenig Daten für eine zuverlässige Identifikation des Trägheitsmoments zur Verfügung. 10: Die Drehzahl hat sich nach dem Sollwertsprung zu wenig oder in die falsche Richtung geändert. 11: Das identifizierte Trägheitsmoment ist nicht plausibel.
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Motorparameter überprüfen (Typenschilddaten). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen. - Trägheitsmoment prüfen (p0341, p0342). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen. - Motordatenidentifikation durchführen (p1910). - Eventuell Dynamikfaktor verkleinern (p1967 < 25 %). <p>Zu Störwert = 2, 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlsollwert (p1965) oder Minimalbegrenzung (p1080) anpassen. <p>Zu Störwert = 3, 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlsollwert (p1965) oder Ausblendbänder (p1091 ... p1094, p1101) anpassen. <p>Zu Störwert = 4, 7:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlsollwert (p1965) oder Maximalbegrenzung (p1082, p1083 bzw. p1086) anpassen. <p>Zu Störwert = 8:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Gesamtes Trägheitsmoment des Antriebs ist sehr viel größer als das des Motors (siehe p0341, p0342). Drehende Messung (p1960) abwählen, Trägheitsverhältnis p0342 eintragen, Drehzahlregler neu berechnen p0340 = 4 und Messung wiederholen. <p>Zu Störwert = 9:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Trägheitsmoment prüfen (p0341, p0342). Nach Änderung Drehzahlregler neu berechnen (p0340 = 3 oder 4). <p>Zu Störwert = 10:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Trägheitsmoment prüfen (p0341, p0342). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen. <p>Hinweis:</p> <p>Die Identifikation des Trägheitsmoments kann über p1959.2 ausgeschaltet werden.</p> <p>Siehe auch: p1959 (Drehende Messung Konfiguration)</p>
F07985	Antrieb: Drehzahlregloptimierung (Schwingungstest)
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Während dem Schwingungstest ist ein Fehler aufgetreten.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Es wurde kein stationärer Betriebspunkt der Drehzahl erreicht. 2: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Minimalbegrenzung aktiv. 3: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Ausblendband aktiv. 4: Drehzahlsollwert konnte nicht angefahren werden, da Maximalbegrenzung aktiv. 5: Drehmomentgrenzen zu klein für Drehmomentsprung. 6: Es konnte keine geeignete Einstellung des Drehzahlreglers gefunden werden.

Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Motorparameter überprüfen (Typenschilddaten). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen. - Trägheitsmoment prüfen (p0341, p0342). Nach Änderung: p0340 = 3 berechnen. - Motordatenidentifikation durchführen (p1910). - Eventuell Dynamikfaktor verkleinern (p1967 < 25 %). <p>Zu Störwert = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlsollwert (p1965) oder Minimalbegrenzung (p1080) anpassen. <p>Zu Störwert = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlsollwert (p1965) oder Ausblendbänder (p1091 ... p1094, p1101) anpassen. <p>Zu Störwert = 4:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlsollwert (p1965) oder Maximalbegrenzung (p1082, p1083 bzw. p1086) anpassen. <p>Zu Störwert = 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Drehmomentgrenzen erhöhen (z. B. p1520, p1521). <p>Zu Störwert = 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Dynamikfaktor verkleinern (p1967). - Schwingungstest abschalten (p1959.4 = 0) und drehende Messung wiederholen. <p>Siehe auch: p1959 (Drehende Messung Konfiguration)</p>
-----------------	---

F07986	Antrieb: Drehende Messung Hochlaufgeber
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Während der drehenden Messung sind Probleme beim Hochlaufgeber aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Die positive und negative Richtung sind gesperrt.
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: Richtung freigeben (p1110 bzw. p1111).

F07988	Antrieb: Drehende Messung Keine Konfiguration ausgewählt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Konfiguration der drehenden Messung (p1959) ist keine Funktion ausgewählt.
Abhilfe:	Mindestens eine Funktion für die automatische Optimierung des Drehzahlreglers auswählen (p1959). Siehe auch: p1959 (Drehende Messung Konfiguration)

F07990	Antrieb: Motordatenidentifikation fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Während der Identifikation ist eine Störung aufgetreten.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Strombegrenzungswert erreicht. 2: Identifizierter Statorwiderstand außerhalb des erwarteten Bereichs 0.1 ... 100 % von Zn. 3: Identifizierter Rotorwiderstand außerhalb des erwarteten Bereichs 0.1 ... 100 % von Zn. 4: Identifizierte Statorreaktanzen außerhalb des erwarteten Bereichs 50 ... 500 % von Zn. 5: Identifizierte Hauptreaktanzen außerhalb des erwarteten Bereichs 50 ... 500 % von Zn. 6: Identifizierte Rotorzeitkonstante außerhalb des erwarteten Bereichs 10 ms ... 5 s. 7: Identifizierte Gesamtstreureaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 4 ... 50 % von Zn. 8: Identifizierte Statorstreureaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 2 ... 50 % von Zn. 9: Identifizierte Rotorstreureaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 2 ... 50 % von Zn. 10: Motor ist fehlerhaft angeschlossen. 11: Motorwelle bewegt sich. 12: Erdschluss erkannt. 20: Identifizierte Schwellspannung der Halbleiterventile außerhalb des erwarteten Bereichs 0 ... 10 V. 30: Stromregler in der Spannungsbegrenzung.

40: Mindestens eine Identifikation ist fehlerhaft. Identifizierte Parameter werden aus Konsistenzgründen nicht übernommen.

50: Die eingestellte Abtastzeit ist für die Motoridentifizierung zu niedrig (p0115[0]).

Hinweis:

Prozentwerte sind bezogen auf die Nennimpedanz des Motors:

$Z_n = V_{mot,nom} / \sqrt{3} / I_{mot,nom}$

Abhilfe:

Zu Störwert = 1 ... 40:

- Kontrollieren, ob Motordaten in p0300, p0304 ... p0311 richtig eingegeben sind.
- Steht die Leistung des Motors und des Leistungsteils in einem angemessenen Verhältnis zueinander? Das Verhältnis von Leistungsteil zu Motornennstrom sollte nicht kleiner als 0.5 und nicht größer als 4 sein.
- Schaltungsart kontrollieren (Stern/Dreieck).

Zu Störwert = 4, 7:

- Kontrollieren, ob die Induktivität in p0233 richtig eingestellt sind.
- Kontrollieren, ob der Motor richtig geschaltet wurde (Stern/Dreieck).

Zu Störwert = 11 zusätzlich:

- Schwingungsüberwachung ausschalten (p1909.7 = 1).

Zu Störwert = 12:

- Anschluss der Leistungsleitungen überprüfen.
- Motor überprüfen.
- Stromwandler überprüfen.

Zu Störwert = 50:

- Motordatenidentifizierung mit größerer Abtastzeit durchführen und danach auf die gewünschte höhere Abtastzeit wechseln (p0115[0]).

F07990

Antrieb: Motordatenidentifikation fehlerhaft

Meldungswert:

%1

Antriebsobjekt:

CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion:

AUS2 (AUS1, KEINE)

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Während der Identifikation ist eine Störung aufgetreten.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

- 1: Strombegrenzungswert erreicht.
 - 2: Identifizierter Statorwiderstand außerhalb des erwarteten Bereichs 0.1 ... 100 % von Z_n .
 - 3: Identifizierter Rotorwiderstand außerhalb des erwarteten Bereichs 0.1 ... 100 % von Z_n .
 - 4: Identifizierte Statorreaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 50 ... 500 % von Z_n .
 - 5: Identifizierte Hauptreaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 50 ... 500 % von Z_n .
 - 6: Identifizierte Rotorzeitkonstante außerhalb des erwarteten Bereichs 10 ms ... 5 s.
 - 7: Identifizierte Gesamtstreureaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 4 ... 50 % von Z_n .
 - 8: Identifizierte Statorstreureaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 2 ... 50 % von Z_n .
 - 9: Identifizierte Rotorstreureaktanz außerhalb des erwarteten Bereichs 2 ... 50 % von Z_n .
 - 10: Datensatzumschaltung während Motordatenidentifikation.
 - 11: Motorwelle bewegt sich.
 - 20: Identifizierte Schwellspannung der Halbleiterventile außerhalb des erwarteten Bereichs 0 ... 10 V.
 - 30: Stromregler in der Spannungsbegrenzung.
 - 40: Mindestens eine Identifikation ist fehlerhaft. Identifizierte Parameter werden aus Konsistenzgründen nicht übernommen.
 - 50: Pulsfrequenz ist mit eingestellter Stromreglerabtastrate nicht realisierbar.
- Hinweis:
- Prozentwerte sind bezogen auf die Nennimpedanz des Motors:
- $Z_n = V_{mot,nom} / \sqrt{3} / I_{mot,nom}$
- 101: Spannungsamplitude selbst bei 30 % Maximalstromamplitude für die Messung der Induktivität zu klein.
 - 102, 104: Spannungsbegrenzung während der Induktivitätsmessung.
 - 103: Maximalfrequenz während der drehenden Induktivitätsmessung überschritten.
 - 110: Motor vor drehender Messung nicht feinsynchronisiert.
 - 111: Die Nullmarke kommt nicht innerhalb von 2 Umdrehungen.
 - 112: Die Feinsynchronisation erfolgt nicht innerhalb von 8 Sekunden nach Überfahren der Nullmarke.
 - 113: Die Leistungs-, Drehmoment- oder Stromgrenze ist Null.
 - 115: U/f-Steuerung ist aktiv.
 - 120: Fehler bei Auswertung der Hauptinduktivität.
 - 125: Leitungswiderstand größer als Gesamtwiderstand.
 - 126: Vorschaltinduktivität größer als Gesamtstreuintduktivität.
 - 127: Identifizierte Streuintduktivität negativ.

128: Identifizierter Ständerwiderstand negativ.
 129: Identifizierter Läuferwiderstand negativ.
 130: Antriebsdatensatz-Umschaltung während der Motordatenidentifikation.
 140: Der Sollwertkanal sperrt beide Richtungen.
 160: Beschleunigungszeit bei kT-, Trägheits- oder Reluktanzmomentbestimmung zu kurz bzw. Hochlaufzeit zu lang.
 173: Internes Problem.
 180: Identifikationsdrehzahl (Maximaldrehzahl, Bemessungsdrehzahl, $0.9 \times p0348$) kleiner p1755.
 190: Drehzahlsollwert ungleich Null.
 191: Drehzahlwert Null wird nicht erreicht.
 192: Drehzahlsollwert wird nicht erreicht.
 193: Unzulässige Bewegung des Motors bei der Identifikation der Spannungsabbildungsfehler.
 194: Zusatzdrehmoment (r1515) ungleich Null.
 195: Drehmomentregelung aktiv.
 200, 201: Identifikation der Spannungsabbildungsfehlerkennlinie des Umrichters (p1952, p1953) nicht möglich.

Abhilfe:

Zu Störwert = 1 ... 40:

- Kontrollieren, ob Motordaten in p0300, p0304 ... p0311 richtig eingegeben sind.
- Steht die Leistung des Motors und des Motor Modules in einem angemessenen Verhältnis zueinander? Das Verhältnis von Motor Module zu Motornennstrom sollte nicht kleiner als 0.5 und nicht größer als 4 sein.
- Schaltungsart kontrollieren (Stern/Dreieck).

Zu Störwert = 2:

- Bei Parallelschaltungen das Wicklungssystem des Motors in p7003 kontrollieren. Wird bei parallel geschalteten Leistungsteilen ein Motor mit Einwicklungssystem angegeben (p7003 = 0), obwohl ein Mehrwicklungssystem vorliegt, dann wird ein großer Teil des Ständerwiderstands als Zuleitungswiderstand interpretiert und in p0352 eingetragen.

Zu Störwert = 4, 7:

- Kontrollieren, ob Induktivitäten in p0233 und p0353 richtig eingegeben sind.
- Kontrollieren, ob der Motor richtig geschaltet wurde (Stern/Dreieck).

Zu Störwert = 50:

- Stromreglerabtastrate verringern.

Zu Störwert = 101:

- Stromgrenze (p0640) oder Drehmomentgrenze (p1520, p1521) erhöhen.
- Stromreglervverstärkung überprüfen (p1715).
- Stromreglerabtastrate verkleinern (p0115).
- Vollständige Identifikation der L-Kennlinie eventuell nicht möglich, da notwendige Stromamplitude zu groß.
- Messung ausblenden (p1909, p1959).

Zu Störwert = 102, 104:

- Stromgrenze verkleinern (p0640).
- Stromregler P-Verstärkung kontrollieren.
- Messung ausblenden (p1909, p1959).

Zu Störwert = 103:

- Fremdträgheitsmoment vergrößern (falls möglich).
- Stromreglerabtastrate verkleinern (p0115).
- Messung ausblenden (p1909, p1959).

Zu Störwert = 110:

- Vor drehender Messung Motor über die Nullmarke fahren.

Zu Störwert = 111:

- Geber hat möglicherweise keine Nullmarke. Einstellung in p0404.15 korrigieren.
- Geberstrichzahl wurde falsch eingegeben. Einstellung in p0408 korrigieren.
- Falls das Nullmarkensignal defekt ist, Geber tauschen.

Zu Störwert = 112:

- Gebersoftware hochrüsten.

Zu Störwert = 113:

- Die Grenzen (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531) überprüfen, Nullwerte korrigieren.

Zu Störwert = 115:

- U/f-Steuerung abwählen (p1317 = 0).

Zu Störwert = 120:

- Stromregler P-Verstärkung (p1715) überprüfen und gegebenenfalls verkleinern.
- Pulsfrequenz erhöhen (p1800).

Zu Störwert = 125:

- Leitungswiderstand verkleinern (p0352).

Zu Störwert = 126:

- Vorschaltinduktivität verkleinern (p0353).

Zu Störung = 127, 128, 129:

- Möglicherweise schwingt der Stromregler. Vor nächster Messung p1715 verkleinern.

Zu Störwert = 130:

- Während der Motoridentifikation keine Antriebsdatensatz-Umschaltung anstoßen.

Zu Störwert = 140:

- Vor der Messung mindestens eine Richtung freigeben (p1110 = 0 oder p1111 = 0 oder p1959.14 = 1 oder p1959.15 = 1).

Zu Störwert = 160:

- Die Beschleunigungszeit für die kT-, Trägheits- bzw. Reluktanzmomentbestimmung verlängern, z. B. durch Erhöhen der Maximaldrehzahl (p1082), Vergrößern des Trägheitsmoments oder Verringern des Maximalstroms (p0640).
- Im geberlosen Betrieb mit Lastträgheitsmoment das Lastträgheitsmoment parametrieren (p1498).
- Hochlaufzeit verkleinern (p1958).
- Drehzahlregler P-Verstärkung erhöhen (p1460).
- Messung ausblenden (p1959).

Zu Störwert = 173:

-

Zu Störwert = 180:

- Maximaldrehzahl erhöhen (p1082).
- p1755 verkleinern.
- Messung ausblenden (p1909, p1959).

Zu Störwert = 190:

- Drehzahlsollwert auf Null setzen.

Zu Störwert = 191:

- Motordatenidentifikation nicht auf noch drehenden Motor starten.

Zu Störwert = 192:

- Drehzahlregelung überprüfen (Motor ist möglicherweise blockiert oder Drehzahlregelung funktioniert nicht).
- Bei p1215 = 1, 3 (Bremsen wie Ablaufsteuerung) den Regelsinn überprüfen (p0410.0).
- Freigaben während der Messung anstehen lassen.
- Motor von ziehenden Lasten befreien.
- Maximalstrom vergrößern (p0640).
- Maximaldrehzahl verkleinern (p1082).
- Messung ausblenden (p1959).

Zu Störwert = 193:

- Der Motor hat sich um mehr als 5 ° elektrisch (r0093) bewegt. Motor festbremsen bei einem dieser Pollagewinkel (r0093): 90 °, 210 ° oder 330 ° (+/-5 °) und danach die Identifikation starten.

Zu Störwert = 194:

- Alle Zusatzdrehmomente ausschalten (z. B. CI: p1511).
- Für hängende Achsen: Motor festbremsen bei einem dieser Pollagewinkel (r0093): 90 °, 210 ° oder 330 ° (+/-1 °) und danach die Identifikation starten.

Zu Störwert = 195:

- Drehmomentregelung abwählen (p1300 = 21 oder 20 bzw. die Signalquelle in p1501 auf 0-Signal stellen).

Zu Störwert = 200, 201:

- Pulsfrequenz auf 0.5 x Stromreglerfrequenz einstellen (z. B. 4 kHz bei Stromreglerabtastzeit = 125 µs).
- Leitungslänge zwischen Motor Module und Motor verkürzen.
- Messwerte auslesen (r1950, r1951) und damit geeignete Werte für p1952, p1953 nach Augenschein bestimmen.

A07991 (N)	Antrieb: Motordatenidentifikation aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Motordatenidentifikation ist aktiviert. Mit dem nächsten Einschaltbefehl wird die Motordatenidentifikation durchgeführt. Bei Anwahl der drehenden Messung (siehe p1900, p1960) ist das Speichern der Parametrierung gesperrt. Nach der Durchführung oder Deaktivierung der Motordatenidentifikation ist das Sichern wieder möglich. Siehe auch: p1910
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreicher Beendigung der Motordatenidentifikation oder bei Einstellung von p1900 = 0.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A07991 (N)	Antrieb: Motordatenidentifikation aktiviert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Motordatenidentifikation ist aktiviert. Mit dem nächsten Einschaltbefehl wird die Motordatenidentifikation durchgeführt. Siehe auch: p1910, p1960 (Drehende Messung Auswahl)
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreicher Beendigung der Motordatenidentifikation oder bei Einstellung von p1910 = 0 bzw. p1960 = 0. Wird bei angewählter Motordatenidentifikation ein POWER ON oder ein Warmstart durchgeführt, so geht die Anforderung der Motordatenidentifikation verloren. Eine gewünschte Motordatenidentifikation muss nach dem Hochlauf erneut manuell angewählt werden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F07993	Antrieb: Drehfeldrichtung oder Geberistwertinvertierung falsch
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Drehfeldrichtung oder der Geberistwert hat ein falsches Vorzeichen. Die Istwertinvertierung (p0410) wurde von der Motordatenidentifikation automatisch verändert um den Regelsinn richtig zu stellen. Dies kann zu einer Drehrichtungsänderung führen. Hinweis: Zum Quittieren dieser Störung muss zuvor mit p1910 = -2 die Richtigkeit der Drehrichtung bestätigt werden.
Abhilfe:	Die Drehrichtung überprüfen (falls vorhanden auch für den Lageregler). Bei korrekter Drehrichtung gilt: Es sind keine weiteren Maßnahmen erforderlich (außer p1910 = -2 setzen und die Störung quittieren). Bei falscher Drehrichtung gilt: Zum Ändern der Drehrichtung müssen zwei Phasen getauscht und die Motoridentifikation wiederholt werden.
A07994 (F, N)	Antrieb: Motordatenidentifikation nicht durchgeführt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Betriebsart "Vektorregelung" ist eingestellt und es wurde noch keine Motordatenidentifikation durchgeführt. Die Warnung wird bei Änderung des Antriebsdatensatzes (siehe r0051) in folgenden Fällen ausgelöst: - Im aktuellen Antriebsdatensatz ist Vektorregelung parametrisiert (p1300 >= 20). und - Im aktuellen Antriebsdatensatz wurde noch keine Motordatenidentifikation durchgeführt (siehe r3925). Hinweis: Bei SINAMICS G120 erfolgt Überprüfung und Ausgeben Warnung auch beim Verlassen der Inbetriebnahme und beim Systemhochlauf.
Abhilfe:	- Motordatenidentifikation durchführen (siehe p1900). - Gegebenenfalls "U/f-Steuerung" parametrisieren (p1300 < 20). - Auf einen Antriebsdatensatz umschalten, in dem die Bedingungen nicht zutreffen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F07995	Antrieb: Pollageidentifikation fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Pollageidentifikation ist fehlgeschlagen.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>1: Es wird kein Strom aufgebaut.</p> <p>2: Der Anfangsstrom ist nicht Null.</p> <p>3: Der eingestellte Maximalweg wurde überschritten (p1981).</p> <p>4x: Das Messsignal erlaubt keine eindeutige Auswertung.</p> <p>5: Der Maximalstrom wurde während der Messung überschritten.</p> <p>6: Die Strommessung muss neu kalibriert werden.</p> <p>7x: Sensor Module unterstützt die Pollageidentifikation nicht.</p> <p>8: Der notwendige Pollageidentifikationsstrom ist größer als der Maximalstrom.</p> <p>9: Der eingestellte Pollageidentifikationsstrom ist Null.</p> <p>10: Datensatzumschaltung während der Pollageidentifikation.</p> <p>11: Die Geberjustage zur Kommutierungswinkelmittlung ist aktiv (p1990 = 1) und der Geber ohne Nullmarke ist nicht feinsynchronisiert oder hat keine gültigen Daten.</p> <p>100: Bewegungsbaasierte Pollageidentifikation, 1. und 2. Messung unterschiedlich. Motor blockiert oder Strom (p1993) zu klein.</p> <p>101: Bewegungsbaasierte Pollageidentifikation, keine ausreichende Bewegung, Motor blockiert oder Strom (p1993) zu klein.</p> <p>102: Bewegungsbaasierte Pollageidentifikation, Bremse vorhanden und geschlossen. Die bewegungsbaasierte Pollageidentifikation ist in Verbindung mit Bremse nicht erlaubt.</p> <p>103: Bewegungsbaasierte Pollageidentifikation ohne Geber.</p> <p>104: Bewegungsbaasierte Pollageidentifikation, Drehzahlwert nicht Null nach Einschwingzeit.</p> <p>200: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, interner Fehler in arctan Berechnung (0/0).</p> <p>201: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, zu wenig auswertbare Messpunkte.</p> <p>202: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, Ausreißer in der Messreihe.</p> <p>203: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, maximale Verdrehung ohne Strom.</p> <p>204: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, keine positive Flanke gefunden.</p> <p>205: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, das Ergebnis der Fourier Transformation unterscheidet mehr als 480 ° elektrisch / p3093 von der groben Schätzung.</p> <p>206: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, Plausibilitätstest ist fehlgeschlagen.</p> <p>207: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, kein negativer Messwert gefunden.</p> <p>Alle Messwerte sind möglicherweise identisch. Die erwartete Auslenkung konnte nicht erreicht werden, weil entweder die Erwartung zu groß ist oder zu wenig Strom aufgebaut werden konnte.</p> <p>208: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, Messstrom ist 0.</p> <p>209: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, der eingestellte Maximalweg wurde überschritten (p3095).</p> <p>210: Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation ohne Geber.</p> <p>250 ... 260:</p> <p>Elastizitätsbaasierte Pollageidentifikation, mehr als 3 Versuche stattgefunden und Störwert 200 ... 210 aufgetreten.</p> <p>Beispiel:</p> <p>Störwert = 253 --> Mehr als 3 Versuche und Störwert 203 aufgetreten.</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Motoranschluss und Zwischenkreisspannung überprüfen. - Bei folgenden Parametern sinnvolle und von Null verschiedene Werte einstellen (p0325, p0329). <p>Zu Störwert = 1, 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bei großer Rechenzeitbelastung (z. B. 6 Antriebe mit Safety Integrated) die Rechenzeit des Stromreglers auf späte Transfers einstellen (p0117 = 3). <p>Zu Störwert = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Den Maximalweg vergrößern (p1981). - Die Ströme für die Pollageidentifikation verkleinern (p0325, p0329). - Zur Durchführung der Pollageidentifikation den Motor stillsetzen. <p>Zu Störwert = 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Ströme für die Pollageidentifikation verkleinern (p0325, p0329). <p>Zu Störwert = 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Das Motor Module neu kalibrieren lassen. <p>Zu Störwert = 8:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Ströme für die Pollageidentifikation verkleinern (p0329, p0325, p1993).

- Das Leistungsteil kann den notwendigen Pollageidentifikationsstrom nicht führen (p0209 < p0329, p0325, p1993), Leistungsteil durch ein Leistungsteil mit größeren Maximalstrom ersetzen.
- Zu Störwert = 9:
 - In den Pollageidentifikationsstrom (p0329, p0325, p1993) einen Wert ungleich Null eintragen.
- Zu Störwert = 10:
 - Während der Pollageidentifikation keine Datensatzumschaltung anstoßen.
- Zu Störwert = 11:
 - Bei Inkrementalgebern ohne Kommutierung mit Nullmarke (p0404.15 = 0) macht die Geberjustage zur Kommutierungswinkelermittlung (p1990 = 1) keinen Sinn. In diesem Fall sollte die Funktion wieder abgewählt (p1990 = 0) oder bei einem Geber mit geeigneter Nullmarke die Kommutierung mit Nullmarke angewählt werden (p0404.15 = 1).
 - Bei Absolutwertgebern die Geberjustage zur Kommutierungswinkelermittlung (p1990 = 1) nur ausführen, wenn der Geber eine Kommutierungsinformation liefert und feinsynchronisiert ist (p1992.8 = 1 und p1992.10 = 1). Der Geber ist möglicherweise geparkt, deaktiviert (p0145), nicht einsatzbereit oder meldet eine Störung.
 - Die Geberjustage zur Kommutierungswinkelermittlung abwählen (p1990 = 0 setzen).
- Zu Störwert = 40 ... 49:
 - Die Ströme für die Pollageidentifikation vergrößern (p0325, p0329).
 - Zur Durchführung der Pollageidentifikation den Motor stillsetzen.
 - Ein anderes Verfahren zur Pollageidentifikation wählen (p1980).
 - Anderen Motor oder Absolutwertgeber oder Hallsensoren verwenden.
- Zu Störwert = 70 ... 79:
 - Software im Sensor Module hochrüsten.
- Zu Störwert = 100, 101:
 - Freie Beweglichkeit des Motor prüfen und sicherstellen.
 - Strom für bewegungsbasierte Pollageidentifikation (p1993) erhöhen.
- Zu Störwert = 102:
 - Falls der Motor mit Bremse betrieben werden soll: Anderes Verfahren zur Pollageidentifikation (p1980) anwählen.
 - Falls der Motor ohne Bremse betrieben werden kann: Bremse öffnen (p1215 = 2).
- Zu Störwert = 103:
 - Die bewegungsbasierte Pollageidentifikation kann nur mit Geber ausgeführt werden. Geber anschließen oder anderes Verfahren zur Pollageidentifikation (p1980) wählen.
- Zu Störwert = 104:
 - Pollageidentifikation Glättungszeit bewegungsbasiert (p1997) vergrößern.
 - Pollageidentifikation Anstiegszeit bewegungsbasiert (p1994) vergrößern.
 - Pollageidentifikation Verstärkung bewegungsbasiert (p1995) überprüfen.
 - Pollageidentifikation Nachstellzeit bewegungsbasiert (p1996) überprüfen.
 - Bei Motorgeber mit Spur A/B Rechteck (p0404.3 = 1) und Flankenzeitmessung (p0430.20 = 0) die Nachstellzeit abschalten (p1996 = 0).
- Zu Störwert = 200:
 - Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096).
- Zu Störwert = 201:
 - Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096).
 - p3094 reduzieren.
- Zu Störwert = 202:
 - Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096).
 - Störung während der Identifikation aufgetreten. Messung wiederholen.
 - Bremse oder Bremsenansteuerung prüfen.
- Zu Störwert = 203:
 - Bremse oder Bremsenansteuerung prüfen.
 - Messstrom kontrollieren (p3096).
 - p3094 erhöhen.
- Zu Störwert = 204:
 - Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096).
- Zu Störwert = 205:
 - Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096).
- Zu Störwert = 206:
 - Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096).
 - Störung während der Identifikation aufgetreten. Messung wiederholen.
 - Bremse oder Bremsenansteuerung prüfen.
- Zu Störwert = 207:
 - Erwartete Auslenkung reduzieren (p3094).
 - Messstrom erhöhen (p3096).
- Zu Störwert = 208:
 - Messstrom einstellen (p3096).

Zu Störwert = 209:

- Parametereinstellung p3095 prüfen.
- Bremse oder Bremsenansteuerung prüfen.

Zu Störwert = 210:

- Die elastizitätsbasierte Pollageidentifikation kann nur mit Geber ausgeführt werden. Geber anschließen oder anderes Verfahren zur Pollageidentifikation (p1980) wählen.

Zu Störwert = 250 ... 260:

- Parametereinstellung prüfen (p3090 ... p3096, p1980).

F07996	Antrieb: Pollageidentifikation nicht erfolgt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde im Betrieb eine Betriebsarten-Umschaltung durchgeführt, die eine Pollageidentifikation notwendig macht und in diesem Zustand nicht erfolgen kann. - Der Antrieb wurde aus dem geberlosen Betrieb fliegend in den Betrieb mit Geber umgeschaltet, ohne dass eine Pollageidentifikation für den Geber vorher durchgeführt wurde. p1404 steht auf einem Wert zwischen Null und Maximaldrehzahl und es wurden die Impulse im Drehzahlbereich oberhalb von p1404 freigegeben, ohne dass vorher im Betrieb mit Geber eine Pollageidentifikation durchgeführt wurde. - Es wurde im Betrieb eine EDS-Umschaltung auf einen Geber durchgeführt, bei dem eine Pollageidentifikation notwendig ist. Diese wurde aber noch nicht durchgeführt (p1982 = 1 oder 2 und p1992.7 = 0).
Abhilfe:	- Bei fliegender Umschaltung zwischen Betrieb mit und ohne Geber mit Pollageidentifikation nach POWER ON oder Inbetriebnahme (p0010 ungleich Null) einmal bei Drehzahl Null die Impulse freigeben. Damit wird die Pollageidentifikation durchgeführt und das Ergebnis ist für den Betrieb verfügbar. - Die EDS-Umschaltung bei Impulssperre durchführen oder vor der Umschaltung mit diesem Datensatz eine Pollageidentifikation ausführen.
A07998	Antrieb: Motordatenidentifikation auf anderem Antrieb aktiv
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Motordatenidentifikation ist auf dem im Störwert angegebenen Antriebsobjekt aktiviert und verriegelt die anderen Antriebsobjekte gegen Einschalten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Antriebsobjekt mit der aktiven Motordatenidentifikation. Siehe auch: p1910, p1960 (Drehende Messung Auswahl)
Abhilfe:	- Die vollständige Ausführung der Motordatenidentifikation des im Störwert bezeichneten Antriebsobjektes abwarten. - Die Motordatenidentifikation bei dem im Störwert bezeichneten Antriebsobjekt (p1910 = 0 oder p1960 = 0) abwählen.
A07999	Antrieb: Motordatenidentifikation kann nicht aktiviert werden
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Auf einem Antriebsobjekttyp SERVO ist die Regelung freigegeben. Zum Anwählen der Motordatenidentifikation muss bei allen SERVO-Antriebsobjekten die Impulslöschung anstehen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Antriebsobjekt mit freigegebener Regelung.
Abhilfe:	Auf allen Antrieben die Impulsfreigabe wegnehmen und die Motordatenidentifikation erneut aktivieren.

F08000 (N, A) TB: Versorgungsspannung +/-15 V fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Das Terminal Board 30 erkennt eine fehlerhafte interne Versorgungsspannung. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Fehler beim Test der Überwachungsschaltung. 1: Fehler im Normalbetrieb.
Abhilfe:	- Terminal Board 30 tauschen. - Control Unit tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F08010 (N, A) TB: Analog-Digital-Wandler

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2) Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Analog-Digital-Wandler auf dem Terminal Board 30 hat keine gewandelten Daten geliefert.
Abhilfe:	- Spannungsversorgung überprüfen. - Terminal Board 30 tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F08500 (A) COMM BOARD: Überwachungszeit Konfiguration abgelaufen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Überwachungszeit für die Konfiguration ist abgelaufen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Übertragung der Sende-Konfigurationsdaten ist zeitlich überschritten. 1: Übertragung der Empfangs-Konfigurationsdaten ist zeitlich überschritten.
Abhilfe:	Kommunikationslinie kontrollieren.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F08501 (N, A) PROFINET: Sollwert Timeout

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Empfang der Sollwerte vom PROFINET ist unterbrochen. - Busverbindung unterbrochen. - Controller abgeschaltet. - Controller in Zustand STOP gesetzt.
Abhilfe:	- Busverbindung sicherstellen und Controller in Zustand RUN setzen. - Bei wiederholtem Fehler die eingestellte Überwachungszeit kontrollieren.
Reaktion bei N:	KEINE

Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F08501 (N, A) COMM BOARD: Sollwert Timeout

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS3 (AUS1, AUS2, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Der Empfang der Sollwerte vom COMM BOARD ist unterbrochen.
 - Busverbindung unterbrochen.
 - Controller abgeschaltet.
 - Controller in Zustand STOP gesetzt.
 - COMM BOARD defekt.

Abhilfe: - Busverbindung sicherstellen und Controller in Zustand RUN setzen.
 - Bei wiederholtem Fehler die eingestellte Überwachungszeit kontrollieren.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F08502 (A) PROFINET: Überwachungszeit Lebenszeichen abgelaufen

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die Überwachungszeit des Lebenszeichenzählers ist abgelaufen.
 Die Verbindung zur internen PROFINET-Schnittstelle wurde unterbrochen.

Abhilfe: - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Hotline kontaktieren.

Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F08502 (A) COMM BOARD: Überwachungszeit Lebenszeichen abgelaufen

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die Überwachungszeit des Lebenszeichenzählers ist abgelaufen.
 Die Verbindung zum COMM BOARD wurde unterbrochen.

Abhilfe: - Kommunikationslinie kontrollieren.
 - COMM BOARD überprüfen.

Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A08504 (F) COMM BOARD: Interner Fehler bei zyklischer Datenübertragung

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die zyklischen Ist- und/oder Sollwerte wurden nicht rechtzeitig innerhalb der projektierten Zeitpunkte übertragen.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe: Das Parametriertelegramm kontrollieren (Ti, To, Tdp, usw.).

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
 Quittierung bei F: SOFORT

F08510 (A) COMM BOARD: Sende-Konfigurationsdaten ungültig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Sende-Konfigurationsdaten wurden nicht akzeptiert vom COMM BOARD.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Rückgabewert der Prüfung der Sende-Konfigurationsdaten.
Abhilfe: Sende-Konfigurationsdaten kontrollieren.
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A08511 (F) PROFINET: Empfangs-Konfigurationsdaten ungültig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Empfangs-Konfigurationsdaten wurden nicht akzeptiert vom Antriebsgerät.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Rückgabewert der Prüfung der Empfangs-Konfigurationsdaten.
 2: Zu viele PZD Datenworte für Output oder Input zu einem Antriebsobjekt. Maximal 12 Worte sind möglich.
 3: Ungerade Byteanzahl für Input oder Output.
 501: PROFIsafe Parameter fehlerhaft (z. B. F_Dest).
 502: PROFIsafe Telegramm nicht passend.
Abhilfe: Empfangs-Konfigurationsdaten kontrollieren.
 Zu Warnwert = 2:
 - Prüfen der Anzahl Datenworte für Output und Input zu einem Antriebsobjekt.
 Zu Warnwert = 501:
 - Prüfen der eingestellten PROFIsafe Adresse (p9610).
 Zu Warnwert = 502:
 Freigabe F-DI prüfen (p9501.30).
 Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
 Quittierung bei F: SOFORT

A08511 (F) COMM BOARD: Empfangs-Konfigurationsdaten ungültig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Empfangs-Konfigurationsdaten wurden nicht akzeptiert vom Antriebsgerät.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Rückgabewert der Prüfung der Empfangs-Konfigurationsdaten.
 1: Verbindungsaufbau zu mehr Antriebsobjekten als im Gerät projektiert. Die Antriebsobjekte für den Prozessdatenaustausch und ihre Reihenfolge werden in p0978 festgelegt.
 2: Zu viele PZD Datenworte für Output oder Input zu einem Antriebsobjekt. Die Anzahl der möglichen PZD eines Antriebsobjektes wird durch die Anzahl der Indizes in r2050/p2051 für PZD IF1 und r8850/p8851 für PZD IF2 vorgegeben.
 3: Ungerade Byteanzahl für Input oder Output.
 4: Einstelldaten für Synchronisation nicht akzeptiert. Weitere Informationen siehe A01902.
 5: Zyklischer Betrieb nicht aktiv.
 17: CBE20 Shared Device: Konfiguration der F-CPU wurde verändert.
 223: Unzulässige Taktsynchronisation für das in p8815[0] eingestellte PZD Interface.
 500: Unzulässige PROFIsafe Konfiguration für das in p8815[1] eingestellte Interface
 501: PROFIsafe Parameter fehlerhaft (z. B. F_Dest).
 503: PROFIsafe Verbindung wird abgelehnt solange keine taktsynchrone Verbindung besteht (p8969).
 Weitere Werte:
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:	<p>Empfangs-Konfigurationsdaten kontrollieren.</p> <p>Zu Warnwert = 1, 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prüfen der Liste der Antriebsobjekte mit Prozessdatenaustausch (p0978). Mit p0978[x] = 0 werden alle in der Liste folgenden Antriebsobjekte vom Prozessdatenaustausch ausgeschlossen. <p>Zu Warnwert = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prüfen der Anzahl Datenworte für Output und Input zu einem Antriebsobjekt. <p>Zu Warnwert = 17:</p> <ul style="list-style-type: none"> - CBE20 Shared Device: A-CPU ziehen/stecken. <p>Zu Warnwert = 223, 500:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Einstellung in p8839 und p8815 überprüfen. - Sicherstellen, dass nur ein PZD Interface taktsynchron oder mit PROFIsafe betrieben wird. <p>Zu Warnwert = 501:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prüfen der eingestellten PROFIsafe Adresse (p9610).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

A08520 (F)	COMM BOARD: Azyklischer Kanal fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Der Speicher oder der Pufferstatus des azyklischen Kanals ist fehlerhaft.</p> <p>Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>0: Fehler im Pufferstatus.</p> <p>1: Fehler im Speicher.</p>
Abhilfe:	Kommunikationslinie kontrollieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

A08526 (F)	PROFINET: Keine zyklische Verbindung
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es ist keine zyklische Verbindung zu einem PROFINET Controller vorhanden.
Abhilfe:	<p>Zyklische Verbindung herstellen und Controller mit zyklischem Betrieb aktivieren.</p> <p>Parameter "Name of Station" und "IP of Station" prüfen (r61000, r61001).</p>
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT

A08526 (F)	COMM BOARD: Keine zyklische Verbindung
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es ist keine zyklische Verbindung zur Steuerung vorhanden.
Abhilfe:	<p>Zyklische Verbindung herstellen und die Steuerung mit zyklischem Betrieb aktivieren.</p> <p>Bei PROFINET die Parameter "Name of Station" und "IP of Station" prüfen (r61000, r61001).</p> <p>Wenn ein CBE20 gesteckt ist und PROFIBUS über PZD Interface 1 kommunizieren soll, dann muss dies mit dem Inbetriebnahme-Tool STARTER oder direkt über p8839 parametrisiert werden.</p>
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1)
Quittierung bei F:	SOFORT

A08530 (F)	COMM BOARD: Meldungskanal fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Speicher oder der Pufferstatus des Meldungskanals ist fehlerhaft. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 0: Fehler im Pufferstatus. 1: Fehler im Speicher.
Abhilfe:	Kommunikationslinie kontrollieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A08550	PZD Interface Hardware-Zuordnung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Zuordnung der Hardware zum PZD Interface ist fehlerhaft parametrieret. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Nur einer der beiden Indizes ist ungleich 99 (automatisch). 2: Beiden PZD Interfaces ist dieselbe Hardware zugeordnet. 3: Zugeordnetes COMM BOARD fehlt. 4: CBC10 ist Interface 1 zugeordnet.
Abhilfe:	Die Parametrierung überprüfen und gegebenenfalls korrigieren (p8839).
A08564	CBE20: Syntaxfehler in Konfigurationsdatei
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	In der ASCII-Konfigurationsdatei für das Communication Board Ethernet 20 (CBE20) wurde ein Syntaxfehler erkannt. Die gespeicherte Konfiguration wurde nicht geladen.
Abhilfe:	- CBE20-Konfiguration (p8940 und folgende) richtigstellen und aktivieren (p8945 = 2). Hinweis: Die Konfiguration wird erst mit dem nächsten POWER ON wirksam! - CBE20 neu taufen (z. B. mit Inbetriebnahme-Software STARTER).
A08565	PROFINET: Konsistenzfehler bei Einstellparametern
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Aktivieren der Konfiguration (p8925 = 1) für die PROFINET-Schnittstelle wurde ein Konsistenzfehler erkannt. Die aktuell eingestellte Konfiguration wurde nicht aktiviert. Mögliche Ursachen: - IP-Adresse, Subnetzmaske oder Default Gateway nicht korrekt. - IP-Adresse oder Stationsname im Netz doppelt vorhanden. - Stationsname hat ungültige Zeichen, usw. Siehe auch: p8920 (PN Name of Station), p8921 (PN IP Address of Station), p8922 (PN Default Gateway of Station), p8923 (PN Subnet Mask of Station)
Abhilfe:	Die gewünschte Schnittstellen-Konfiguration (p8920 und folgende) prüfen, gegebenenfalls richtigstellen und aktivieren (p8925 = 1). Siehe auch: p8925 (PN Schnittstellen-Konfiguration)

A08565	CBE20: Konsistenzfehler bei Einstellparametern
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Aktivieren der Konfiguration (p8945 = 1) für das Communication Board Ethernet 20 (CBE20) wurde ein Konsistenzfehler erkannt. Die aktuell eingestellte Konfiguration wurde nicht aktiviert. Mögliche Ursachen: - IP-Adresse, Subnetzmaske oder Default Gateway nicht korrekt. - IP-Adresse oder Stationsname im Netz doppelt vorhanden. - Stationsname hat ungültige Zeichen, usw.
Abhilfe:	Die gewünschte Schnittstellen-Konfiguration (p8940 und folgende) prüfen, gegebenenfalls richtigstellen und aktivieren (p8945 = 1).
F08700 (A)	CAN: Kommunikation fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS3 (AUS1, AUS2, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Ein Fehler in der CAN-Kommunikation ist aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Der Fehlerzähler für die Sendetelegramme hat den BUS OFF Wert 255 überschritten. Der CAN-Controller wird vom Bus abgeschaltet. - Kurzschluss der Busleitung. - Falsche Baudrate. - Falsches Bit Timing. 2: Der CAN-Knotenstatus wurde vom Master länger als seine "Life Time" nicht mehr abgefragt. Die "Life Time" ergibt sich aus der "Guard Time" (p8604[0]) multipliziert mit dem "Life Time Factor" (p8604[1]). - Busleitung unterbrochen. - Busleitung nicht angeschlossen. - Falsche Baudrate. - Falsches Bit Timing. - Störung beim Master. Hinweis: Über p8641 kann die Störreaktion wie gewünscht eingestellt werden. Siehe auch: p8604 (CAN Life Guarding), p8641 (CAN Abort Connection Option Code)
Abhilfe:	- Überprüfen der Busleitung. - Überprüfen der Baudrate (p8622). - Überprüfen des Bit Timing (p8623). - Überprüfen des Masters. Der CAN-Controller muss mit p8608 = 1 nach Behebung der Fehlerursache manuell wieder gestartet werden! Siehe auch: p8608 (CAN Clear Bus Off Error), p8622 (CAN Bitrate), p8623 (CAN Bit Timing selection)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F08701	CAN: NMT Zustandswechsel
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS3
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es erfolgte ein CANopen NMT Zustandsübergang von "Operational" nach "Pre-Operational" oder nach "Stopped". Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: CANopen NMT Zustandsübergang von "Operational" nach "Pre-Operational". 2: CANopen NMT Zustandsübergang von "Operational" nach "Stopped". Hinweis: Im NMT Zustand "Pre-Operational" können keine Prozessdaten übertragen werden und im NMT Zustand "Stopped" können keine Prozessdaten und keine Servicedaten übertragen werden.

Abhilfe: Keine notwendig.
Störung quittieren und Betrieb fortsetzen.

F08702 (A) CAN: RPDO Timeout

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS3 (AUS1, AUS2, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Überwachungszeit der CANopen RPDO Telegramme ist abgelaufen, weil die Busverbindung unterbrochen oder der CANopen Master abgeschaltet wurde.
 Siehe auch: p8699 (CAN RPDO Überwachungszeit)
Abhilfe: - Überprüfen der Busleitung.
 - Überprüfen des Masters.
 - Gegebenenfalls die Überwachungszeit erhöhen (p8699).
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

A08751 (N) CAN: Telegrammverlust

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der CAN-Controller hat eine Empfangsnachricht verloren.
Abhilfe: Zykluszeiten der Empfangsnachrichten verringern.
Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE

A08752 CAN: Fehlerzähler für Error Passive überschritten

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Fehlerzähler für die Sende- oder Empfangstelegramme hat den Wert 127 überschritten.
Abhilfe: - Überprüfen der Busleitung.
 - Höhere Baudrate einstellen (p8622).
 - Überprüfen des Bit Timing und eventuell optimieren (p8623).
 Siehe auch: p8622 (CAN Bitrate), p8623 (CAN Bit Timing selection)

A08753 CAN: Nachrichtenpuffer übergelaufen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Ein Nachrichtenpuffer ist übergelaufen.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 1: Azyklischer Sendepuffer (SDO Antwortpuffer) übergelaufen.
 2: Azyklischer Empfangspuffer (SDO Empfangspuffer) übergelaufen.
 3: Zyklischer Sendepuffer (PDO Sendepuffer) übergelaufen.
Abhilfe: - Busleitung überprüfen.
 - Höhere Baudrate einstellen (p8622).
 - Bit Timing überprüfen und eventuell optimieren (p8623).
 Zu Warnwert = 2:
 - Zykluszeiten der SDO Empfangsnachrichten verringern.
 - SDO Anforderung vom Master erst nach SDO Rückmeldung der vorherigen SDO Anforderung.
 Siehe auch: p8622 (CAN Bitrate), p8623 (CAN Bit Timing selection)

A08754 CAN: Kommunikationsmodus falsch

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Im Modus "Operational" wurde ein Änderungsversuch bei den Parametern p8700 ... p8737 unternommen.
Abhilfe: In den Modus "Pre-Operational" oder "Stopped" wechseln.

A08755 CAN: Objekt nicht mappbar

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das CANopen-Objekt ist für das Process Data Object (PDO) Mapping nicht vorgesehen.
Abhilfe: Ein für das PDO Mapping vorgesehenes CANopen-Objekt verwenden bzw. 0 eintragen.
Folgende Objekte lassen sich in das Receive Process Data Object (RPDO) bzw. Transmit Process Data Object (TPDO) mappen:
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Es ist jeweils nur Subindex 0 der angegebenen Objekte mappbar.
Hinweis:
Die COB-ID lässt sich nicht gültig setzen solange A08755 ansteht.

A08756 CAN: Anzahl gemappte Bytes überschritten

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Anzahl der Bytes der gemappten Objekte überschreitet die Telegrammgröße für Nutzdaten. Zulässig sind maximal 8 Bytes.
Abhilfe: Weniger Objekte oder Objekte mit kleinerem Datentyp mappen.
Siehe auch: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

A08757 CAN: COB-ID ungültig setzen

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Beim Online-Betrieb muss die entsprechende COB-ID vor dem Mappen ungültig gesetzt werden.
Beispiel:
Mapping für RPDO 1 soll geändert werden (p8710[0]).
--> p8700[0] = C00006E0 hex setzen (ungültige COB-ID)
--> p8710[0] wie gewünscht einstellen
--> p8700[0] gültige COB-ID eintragen
Abhilfe: Die COB-ID auf ungültig setzen.

A08759 CAN: PDO COB-ID bereits vorhanden

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Es wurde eine bereits vorhandene PDO COB-ID vergeben.
Abhilfe: Andere PDO COB-ID wählen.

A08760 CAN: Überschreitung maximaler Größe des PZD IF

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die maximale Größe des PZD Interface überschritten.
 Störwert 1: Empfangen
 Störwert 2: Senden
 Löschen der Warnung:
 - Power Off/On
 - Warmstart
 - CANopen NMT Zustandswechsel
 - Warnung zurücksetzen mit p2111
Abhilfe: Weniger Prozessdaten in PDO mappen.

A08800 PROFlenergy Energiesparmodus aktiv

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der PROFlenergy Energiesparmodus ist aktiv.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Mode ID des aktiven PROFlenergy Energiesparmodus.
 Siehe auch: r5600 (Pe Energiesparmodus ID)
Abhilfe: Die Warnung verschwindet automatisch mit Verlassen des Energiesparmodus.
 Hinweis:
 Nach Empfangen des PROFlenergy Kommandos "End_Pause" über PROFINET wird der Energiesparmodus verlassen.

A08802 PROFlenergy Inkrementalgeberversorgung ausschalten nicht möglich

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Inkrementalgeber wird für die Lageregelung verwendet. Deshalb kann seine Versorgungsspannung während des PROFlenergy Energiesparmodus nicht abgeschaltet werden, da er sonst seinen Lageistwert verlieren würde.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Gebernummer
Abhilfe: Die Warnung verschwindet automatisch mit Verlassen des Energiesparmodus.
 Hinweis:
 Nach Empfangen des PROFlenergy Kommandos "End_Pause" über PROFINET wird der Energiesparmodus verlassen.

A13000 Lizenzierung nicht ausreichend

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: - Bei dem Antriebsgerät werden lizenzierungspflichtige Optionen eingesetzt und die Lizenzierung ist nicht ausreichend.
 - Bei der Überprüfung der vorhandenen Lizenzierung trat ein Fehler auf.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 0:
 Die vorhandene Lizenzierung ist nicht ausreichend.
 1:
 Es konnte keine ausreichende Lizenz ermittelt werden, da die Speicherkarte mit den benötigten Lizenzierungsdaten im Betrieb gezogen wurde.

	2: Es konnte keine ausreichende Lizenz ermittelt werden, da auf der Speicherkarte keine Lizenzierungsdaten vorhanden sind.
	3: Es konnte keine ausreichende Lizenz ermittelt werden, da ein Prüfsummenfehler im License Key vorliegt.
	4: Bei der Lizenzierungsprüfung trat ein interner Fehler auf.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 0: Es sind zusätzliche Lizenzen notwendig und zu aktivieren (p9920, p9921). Zu Warnwert = 1: Die zur Anlage passende Speicherkarte im ausgeschalteten Zustand wieder stecken. Zu Warnwert = 2: License Key eingeben und aktivieren (p9920, p9921). Zu Warnwert = 3: Den eingegebenen License Key (p9920) mit dem License Key auf dem Certificate of License vergleichen. License Key erneut eingeben und aktivieren (p9920, p9921). Zu Warnwert = 4: - POWER ON durchführen. - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

A13001	Lizenzierung Prüfsumme fehlerhaft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Überprüfung der Prüfsumme des License Key wurde ein Fehler erkannt.
Abhilfe:	Eingegebenen License Key (p9920) mit dem License Key auf dem Certificate of License vergleichen. License Key erneut eingeben und aktivieren (p9920, p9921).

F13009	Lizenzierung OA-Applikation nicht lizenziert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist mindestens eine lizenzpflichtige OA-Applikation nicht lizenziert. Hinweis: Informationen zu den installierten OA-Applikationen sind r4955 und p4955 zu entnehmen.
Abhilfe:	- Licence Key für lizenzpflichtige OA-Applikationen eingeben und aktivieren (p9920, p9921). - Gegebenenfalls nicht lizenzierte OA-Applikationen deaktivieren (p4956). Siehe auch: p9920 (Lizenzierung License Key eingeben), p9921 (Lizenzierung License Key aktivieren)

F13010	Lizenzierung Funktionsmodul nicht lizenziert
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist mindestens ein lizenzpflichtiges Funktionsmodul nicht lizenziert. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Bit x = 1: Das entsprechende Funktionsmodul ist nicht lizenziert. Hinweis: Die Zuordnung zwischen Bitnummer und Funktionsmodul ist p0108 bzw. r0108 zu entnehmen.
Abhilfe:	- Licence Key für lizenzpflichtige Funktionsmodule eingeben und aktivieren (p9920, p9921). - Gegebenenfalls nicht lizenzierte Funktionsmodule deaktivieren (p0108, r0108). Siehe auch: p9920 (Lizenzierung License Key eingeben), p9921 (Lizenzierung License Key aktivieren)

F13100 Know-how-Schutz: Kopierschutzfehler

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Know-how-Schutz mit Kopierschutz für die Speicherkarte ist aktiv. Bei der Überprüfung der Speicherkarte ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Es steckt keine Speicherkarte. 1: Es steckt eine ungültige Speicherkarte (nicht SIEMENS). 2: Es steckt eine ungültige Speicherkarte. 3: Die Speicherkarte wird in einer anderen Control Unit betrieben. 12: Es steckt eine ungültige Speicherkarte (OEM-Vorgabe falsch, p7769). 13: Die Speicherkarte wird in einer anderen Control Unit betrieben (OEM-Vorgabe falsch, p7759). Siehe auch: p7765 (KHP Speicherkarte Kopierschutz)</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 0, 1: - Passende Speicherkarte stecken und POWER ON durchführen. Zu Störwert = 2, 3, 12, 13: - Zuständigen OEM kontaktieren. - Kopierschutz deaktivieren (p7765) und Störung quittieren (p3981). - Know-how-Schutz deaktivieren (p7766 ... p7768) und Störung quittieren (p3981). Hinweis: Der Kopierschutz kann in der Regel nur bei deaktiviertem Know-how-Schutz geändert werden. KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) Siehe auch: p3981 (Störungen quittieren Antriebsobjekt), p7765 (KHP Speicherkarte Kopierschutz)</p>

F13100 Know-how-Schutz: Kopierschutzfehler

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Know-how-Schutz mit Kopierschutz für die Speicherkarte ist aktiv. Bei der Überprüfung der Speicherkarte ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Es steckt keine Speicherkarte. 2: Es steckt eine ungültige Speicherkarte. 3: Die Speicherkarte wird in einer anderen Control Unit betrieben. 12: Es steckt eine ungültige Speicherkarte (OEM-Vorgabe falsch, p7769). 13: Die Speicherkarte wird in einer anderen Control Unit betrieben (OEM-Vorgabe falsch, p7759). Siehe auch: p7765 (KHP Speicherkarte Kopierschutz)</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 0: - Passende Speicherkarte stecken und POWER ON durchführen. Zu Störwert = 2, 3, 12, 13: - Zuständigen OEM kontaktieren. - Kopierschutz deaktivieren (p7765) und Störung quittieren (p3981). - Know-how-Schutz deaktivieren (p7766 ... p7768) und Störung quittieren (p3981). Hinweis: Der Kopierschutz kann in der Regel nur bei deaktiviertem Know-how-Schutz geändert werden. KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz) Siehe auch: p3981 (Störungen quittieren Antriebsobjekt), p7765 (KHP Speicherkarte Kopierschutz)</p>

F13101	Know-how-Schutz: Kopierschutz nicht aktivierbar
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Versuch den Kopierschutz für die Speicherkarte zu aktivieren ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Es steckt keine Speicherkarte. 1: Es steckt eine ungültige Speicherkarte (nicht SIEMENS). Hinweis: KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)
Abhilfe:	- Gültige Speicherkarte stecken. - Erneut versuchen, den Kopierschutz zu aktivieren (p7765). Siehe auch: p7765 (KHP Speicherkarte Kopierschutz)
F13101	Know-how-Schutz: Kopierschutz nicht aktivierbar
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Beim Versuch den Kopierschutz für die Speicherkarte zu aktivieren ist ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Es steckt keine Speicherkarte. Hinweis: KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)
Abhilfe:	- Speicherkarte stecken und POWER ON durchführen. - Erneut versuchen, den Kopierschutz zu aktivieren (p7765). Siehe auch: p7765 (KHP Speicherkarte Kopierschutz)
F13102	Know-how-Schutz: Konsistenzfehler der geschützten Daten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Prüfung der Konsistenz der geschützten Dateien wurde ein Fehler festgestellt. Das Projekt auf der Speicherkarte ist daher nicht ablauffähig. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Objektnummer, xxxx = Fehlerursache xxxx = 1: Eine Datei hat einen Prüfsummenfehler. xxxx = 2: Die Dateien sind untereinander inkonsistent. xxxx = 3: Die Projektdateien, die über Laden ins Dateisystem geladen wurden (Download von Speicherkarte), sind inkonsistent. Hinweis: KHP: Know-how protection (Know-how-Schutz)
Abhilfe:	- Projekt auf der Speicherkarte bzw. Projektdateien zum Download von Speicherkarte ersetzen. - Werkseinstellung herstellen und einen neuen Download durchführen.

F30001 Leistungsteil: Überstrom**Meldungswert:** Fehlerursache: %1 bin**Antriebsobjekt:** CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN**Reaktion:** AUS2**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Das Leistungsteil hat einen Überstrom detektiert.

- Regelung ist fehlerhaft parametriert.
- Motor hat einen Kurzschluss oder Erdschluss.
- U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt.
- U/f-Betrieb: Nennstrom des Motors wesentlich größer als vom Leistungsteil.
- Hohe Entlade- und Nachladeströme bei Netzspannungseinbruch.
- Hohe Nachladeströme bei motorischer Überlastung und Einbruch der Zwischenkreisspannung.
- Kurzschlussströme beim Einschalten wegen fehlender Kommutierungsdrossel.
- Leistungsleitungen sind nicht korrekt angeschlossen.
- Leistungsleitungen überschreiten maximal zulässige Länge.
- Leistungsteil defekt.
- Netzphase unterbrochen.

Störwert (r0949, bitweise interpretieren):

Bit 0: Phase U.

Bit 1: Phase V.

Bit 2: Phase W.

Bit 3: Überstrom im Zwischenkreis.

Hinweis:

Störwert = 0 bedeutet, dass die Phase mit Überstrom nicht bekannt ist.

Abhilfe:

- Motordaten überprüfen, gegebenenfalls Inbetriebnahme durchführen.
- Schaltungsart des Motors überprüfen (Stern/Dreieck).
- U/f-Betrieb: Hochlauframpe vergrößern.
- U/f-Betrieb: Zuordnung der Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen.
- Netzqualität prüfen.
- Motorische Belastung verringern.
- Korrekter Anschluss der Netzkommutierungsdrossel.
- Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen.
- Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen.
- Länge der Leistungsleitungen überprüfen.
- Leistungsteil tauschen.
- Netzphasen prüfen.

F30001 Leistungsteil: Überstrom**Meldungswert:** Fehlerursache: %1 bin**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS2**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Das Leistungsteil hat einen Überstrom detektiert.

- Regelung ist fehlerhaft parametriert.
- Motor hat einen Kurzschluss oder Erdschluss.
- U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt.
- U/f-Betrieb: Nennstrom des Motors wesentlich größer als vom Motor Module.
- Einspeisung: Hohe Entlade- und Nachladeströme bei Netzspannungseinbruch.
- Einspeisung: Hohe Nachladeströme bei motorischer Überlastung und Einbruch der Zwischenkreisspannung.
- Einspeisung: Kurzschlussströme beim Einschalten wegen fehlender Kommutierungsdrossel.
- Leistungsleitungen sind nicht korrekt angeschlossen.
- Leistungsleitungen überschreiten die maximal zulässige Länge.
- Leistungsteil defekt.
- Netzphase unterbrochen.

Zusätzliche Ursachen beim Parallelschaltgerät (r0108.15 = 1):

- Ein Leistungsteil hat sich mit Erdschlussfehler abgeschaltet.
- Die Kreisstromregelung ist zu langsam oder zu dynamisch eingestellt.

Störwert (r0949, bitweise interpretieren):

Bit 0: Phase U.

Bit 1: Phase V.

Bit 2: Phase W.

Bit 3: Überstrom im Zwischenkreis.

Hinweis:

Störwert = 0 bedeutet, dass die Phase mit Überstrom nicht bekannt ist (z. B. bei Blocksize-Gerät).

Abhilfe:

- Motordaten überprüfen, gegebenenfalls Inbetriebnahme durchführen.
 - Schaltungsart des Motors überprüfen (Stern/Dreieck).
 - U/f-Betrieb: Hochlauframpe vergrößern.
 - U/f-Betrieb: Zuordnung der Nennströme von Motor und Motor Module überprüfen.
 - Einspeisung: Netzqualität prüfen.
 - Einspeisung: Motorische Belastung verringern.
 - Einspeisung: Korrekten Anschluss des Netzfilters und der Netzkommütierungs-drossel prüfen.
 - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen.
 - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen.
 - Länge der Leistungsleitungen überprüfen.
 - Leistungsteil tauschen.
 - Netzphasen prüfen.
- Beim Parallelschaltgerät (r0108.15 = 1) gilt zusätzlich:
- Schwellen der Erdschlussüberwachung prüfen (p0287).
 - Einstellung der Kreisstromregelung prüfen (p7036, p7037).

F30002 Leistungsteil: Zwischenkreisspannung Überspannung

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Das Leistungsteil hat Überspannung im Zwischenkreis erkannt.

- Motor speist zu viel Energie zurück.
- Netzanschlussspannung zu hoch.
- Netzphase unterbrochen.
- Zwischenkreisspannungsregelung ausgeschaltet.
- Dynamik des Zwischenkreisspannungsreglers zu groß oder zu klein.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Zwischenkreisspannung zum Zeitpunkt der Auslösung [0.1 V].

Abhilfe:

- Rücklaufzeit erhöhen (p1121).
 - Verrundungszeiten einstellen (p1130, p1136). Dies ist vor allem bei U/f-Betrieb zu empfehlen, um den Zwischenkreisspannungsregler bei schnellen Rücklaufzeiten des Hochlaufgebers zu entlasten.
 - Zwischenkreisspannungsregler aktivieren (p1240, p1280).
 - Dynamik des Zwischenkreisspannungsreglers anpassen (p1243, p1247, p1283, p1287).
 - Netzanschlussspannung und Einstellung in p0210 überprüfen.
 - Phasenzuordnung am Leistungsteil überprüfen und korrigieren.
 - Netzphasen prüfen.
- Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung), p1240

F30002 Leistungsteil: Zwischenkreisspannung Überspannung

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Das Leistungsteil hat eine Überspannung im Zwischenkreis erkannt.

- Motor speist zu viel Energie zurück.
- Geräte-Anschlussspannung zu hoch.
- Bei Betrieb mit Voltage Sensing Module (VSM) unterscheidet sich die Phasenzuordnung L1, L2, L3 am VSM von der Phasenzuordnung am Leistungsteil.
- Netzphase unterbrochen.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Zwischenkreisspannung zum Zeitpunkt der Auslösung [0.1 V].

Abhilfe:

- Rücklaufzeit erhöhen.
- Zwischenkreisspannungsregler aktivieren.
- Bremswiderstand oder Active Line Module einsetzen.
- Stromgrenze der Einspeisung erhöhen bzw. größeres Modul einsetzen (bei Active Line Module).
- Geräte-Anschlussspannung überprüfen.

- Phasenzuordnung am VSM und am Leistungsteil überprüfen und korrigieren.
 - Netzphasen prüfen.
- Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung), p1240

F30003 Leistungsteil: Zwischenkreisspannung Unterspannung

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Leistungsteil hat Unterspannung im Zwischenkreis erkannt.

- Netzausfall.
- Netzspannung unterhalb des zulässigen Wertes.
- Netzphase unterbrochen.

Hinweis:
Die Überwachungsschwelle für Unterspannung im Zwischenkreis ist das Minimum aus folgenden Werten:

- Berechnung siehe p0210.

Abhilfe:

- Netzspannung prüfen.
- Netzphasen prüfen.

Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

F30003 Leistungsteil: Zwischenkreisspannung Unterspannung

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Leistungsteil hat Unterspannung im Zwischenkreis erkannt.

- Netzausfall.
- Netzspannung unterhalb des zulässigen Wertes.
- Ausfall oder Störung der Netzeinspeisung.
- Netzphase unterbrochen.

Hinweis:
Die Überwachungsschwelle für Unterspannung im Zwischenkreis wird in r0296 angezeigt.

Abhilfe:

- Netzspannung prüfen.
- Netzeinspeisung prüfen und gegebenenfalls Fehlermeldungen der Netzeinspeisung beachten.
- Netzphasen prüfen.
- Einstellung der Anschlussspannung prüfen (p0210).
- Booksize-Geräte: Einstellung von p0278 prüfen.

Hinweis:
Das Betriebsbereit-Signal der Einspeisung r0863 muss mit den zugehörigen Eingängen p0864 der Antriebe verschaltet sein.

Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

F30004 Leistungsteil: Übertemperatur Kühlkörper Wechselrichter

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Temperatur am Kühlkörper des Leistungsteils hat den zulässigen Grenzwert überschritten.

- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.
- Überlast.
- Umgebungstemperatur zu hoch.
- Pulsfrequenz zu hoch.

Störwert (r0949):
Temperatur [1 Bit = 0.01 °C].

Abhilfe:

- Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
- Lüftermatten prüfen.
- Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
- Motorlast prüfen.
- Pulsfrequenz reduzieren, wenn höher als Nennpulsfrequenz.

Achtung:
Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05000 quittierbar.
Siehe auch: p1800 (Pulsfrequenz Sollwert)

F30005	Leistungsteil: Überlastung I2t
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Leistungsteil wurde überlastet (r0036 = 100 %). - Der zulässige Nennstrom des Leistungsteils wurde unzulässig lange überschritten. - Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): I2t [100 % = 16384].
Abhilfe:	- Dauerlast verringern. - Lastspiel anpassen. - Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen. - Stromgrenze reduzieren (p0640). - Bei Betrieb mit U/f-Kennlinie: Nachstellzeit des Strombegrenzungsreglers verkleinern (p1341). Siehe auch: r0036 (Leistungsteil Überlast I2t), r0206 (Leistungsteil Bemessungsleistung), p0307 (Motor-Bemessungsleistung)
F30005	Leistungsteil: Überlastung I2t
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Leistungsteil wurde überlastet (r0036 = 100 %). - Der zulässige Nennstrom des Leistungsteils wurde unzulässig lange überschritten. - Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): I2t [100 % = 16384].
Abhilfe:	- Dauerlast verringern. - Lastspiel anpassen. - Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen. Siehe auch: r0036 (Leistungsteil Überlast I2t), r0206 (Leistungsteil Bemessungsleistung), p0307 (Motor-Bemessungsleistung)
F30006	Leistungsteil: Thyristor Control Board
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Thyristor Control Board (TCB) des Basic Line Modules meldet einen Fehler. - Es liegt keine Netzspannung an. - Das Netzschütz ist nicht geschlossen. - Die Netzspannung ist zu gering. - Netzfrequenz außerhalb zulässigem Bereich (45 ... 66 Hz). - Es liegt ein Kurzschluss im Zwischenkreis vor. - Es liegt ein Erdschluss im Zwischenkreis vor (während Vorladephase). - Spannungsversorgung des Thyristor Control Boards außerhalb Nennbereich (5 ... 18 V) und Netzspannung > 30 V. - Es liegt ein interner Fehler im Thyristor Control Board vor.
Abhilfe:	Die Fehler werden im Thyristor Control Board gespeichert und müssen quittiert werden. Dazu ist die Versorgungsspannung des Thyristor Control Boards für mindestens 10 s auszuschalten! - Netzspannung prüfen. - Netzschütz prüfen bzw. ansteuern. - Überwachungszeit prüfen und gegebenenfalls vergrößern (p0857). - Gegebenenfalls weitere Meldungen des Leistungsteils beachten.

- Zwischenkreis hinsichtlich Kurzschluss oder Erdschluss prüfen.
- Diagnose-LEDs beim Thyristor Control Board auswerten.

F30008	Leistungsteil: Lebenszeichenfehler zyklische Daten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Control Unit hat die zyklischen Sollwerttelegramme nicht pünktlich aktualisiert. Die Anzahl der aufeinanderfolgenden Lebenszeichenfehler hat die Störschwelle (p7789) überschritten.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Bei Projekten mit Antriebsobjekt VECTOR überprüfen, ob p0117 = 6 auf der Control Unit eingestellt ist. - Die Störschwelle vergrößern (p7789).

A30010 (F)	Leistungsteil: Lebenszeichenfehler zyklische Daten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation zwischen der Control Unit und dem betroffenen Leistungsteil ist fehlerhaft. Die zyklischen Sollwerttelegramme der Control Unit wurden vom Leistungsteil für mindestens einen Takt nicht pünktlich empfangen.
Abhilfe:	EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)

F30011	Leistungsteil: Netzphasenausfall im Hauptstromkreis
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Am Leistungsteil überschreitet der Rippel der Zwischenkreisspannung den zulässigen Grenzwert.</p> <p>Mögliche Ursachen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Eine Netzphase ist ausgefallen. - Die 3 Netzphasen sind unzulässig unsymmetrisch. - Die Sicherung einer Phase des Hauptstromkreises ist ausgefallen. - Eine Motorphase ist ausgefallen. <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Sicherungen des Hauptstromkreises prüfen. - Prüfen, ob ein einphasiger Verbraucher die Netzspannungen verzerrt. - Motorzuleitungen prüfen.

F30012	Leistungsteil: Temperaturfühler Kühlkörper Drahtbruch
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Verbindung zu einem Temperaturfühler der Kühlkörper im Leistungsteil ist unterbrochen.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>Bit 0: Baugruppenschacht (Elektronikeinschub)</p> <p>Bit 1: Zuluft</p> <p>Bit 2: Wechselrichter 1</p> <p>Bit 3: Wechselrichter 2</p> <p>Bit 4: Wechselrichter 3</p> <p>Bit 5: Wechselrichter 4</p> <p>Bit 6: Wechselrichter 5</p> <p>Bit 7: Wechselrichter 6</p>

Bit 8: Gleichrichter 1

Bit 9: Gleichrichter 2

Abhilfe: Setzen Sie sich mit dem Hersteller in Verbindung.

F30013 Leistungsteil: Temperaturfühler Kühlkörper Kurzschluss**Meldungswert:** %1**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS1 (AUS2)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Der Temperaturfühler des Kühlkörpers im Leistungsteil ist kurzgeschlossen.
Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):

Bit 0: Baugruppenschacht (Elektronikeinschub)

Bit 1: Zuluft

Bit 2: Wechselrichter 1

Bit 3: Wechselrichter 2

Bit 4: Wechselrichter 3

Bit 5: Wechselrichter 4

Bit 6: Wechselrichter 5

Bit 7: Wechselrichter 6

Bit 8: Gleichrichter 1

Bit 9: Gleichrichter 2

Abhilfe: Setzen Sie sich mit dem Hersteller in Verbindung.

F30015 (N, A) Leistungsteil: Phasenausfall Motorleitung**Meldungswert:** -**Antriebsobjekt:** CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN**Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Es wurde ein Phasenausfall in der Motorzuleitung erkannt.
Die Meldung kann auch in folgenden Fällen ausgegeben werden:
- Der Motor ist korrekt angeschlossen, aber der Antrieb ist in U/f-Steuerung gekippt. In diesem Fall wird aufgrund der Unsymmetrie der Ströme gegebenenfalls in einer Phase ein Strom von 0 A gemessen.
- Der Motor ist korrekt angeschlossen, aber die Drehzahlregelung ist instabil und dadurch wird ein schwingendes Drehmoment erzeugt.

Hinweis:

Bei Chassis-Leistungsteilen gibt es keine Überwachung auf Phasenausfall.

Abhilfe:
- Motorzuleitungen prüfen.
- Hoch- oder Rücklaufzeit (p1120) vergrößern, falls der Antrieb in U/f-Steuerung gekippt ist.
- Einstellungen des Drehzahlreglers prüfen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F30015 (N, A) Leistungsteil: Phasenausfall Motorleitung**Meldungswert:** -**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Es wurde ein Phasenausfall in der Motorzuleitung erkannt.
Die Meldung kann auch in folgendem Fall ausgegeben werden:
- Der Motor ist korrekt angeschlossen, aber die Drehzahlregelung ist instabil und dadurch wird ein schwingendes Drehmoment erzeugt.

Hinweis:

Bei Chassis-Leistungsteilen gibt es keine Überwachung auf Phasenausfall.

Abhilfe:
- Motorzuleitungen prüfen.
- Einstellungen des Drehzahlreglers prüfen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A30016 (N) Leistungsteil: Lastversorgung ausgeschaltet
Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Zwischenkreisspannung ist zu niedrig.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Zwischenkreisspannung zum Zeitpunkt der Auslösung [0.1 V].
Abhilfe: Unter Umständen ist die AC-Netzversorgung nicht eingeschaltet.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A30016 (N) Leistungsteil: Lastversorgung ausgeschaltet
Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Zwischenkreisspannung ist zu niedrig.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Zwischenkreisspannung zum Zeitpunkt der Auslösung [0.1 V].
Abhilfe: - Lastversorgung einschalten.
 - Gegebenenfalls Netzanschluss prüfen.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

F30017 Leistungsteil: Hardware Strombegrenzung zu oft angesprochen
Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Hardware Strombegrenzung in der jeweiligen Phase (siehe A30031, A30032, A30033) hat zu oft angesprochen.
 Die Anzahl der zulässigen Überschreitungen ist abhängig von Art und Typ des Leistungsteils.
 - Regelung ist fehlerhaft parametrisiert.
 - Fehler im Motor oder in den Leistungsleitungen.
 - Leistungsleitungen überschreiten die maximal zulässige Länge.
 - Motorlast zu groß.
 - Leistungsteil defekt.
 Störwert (r0949, binär interpretieren):
 Bit 0: Phase U
 Bit 1: Phase V
 Bit 2: Phase W
Abhilfe: - Motordaten prüfen.
 - Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) prüfen.
 - Motorlast prüfen.
 - Anschlüsse der Leistungsleitungen prüfen.
 - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen.
 - Länge der Leistungsleitungen prüfen.
 - Leistungsteil tauschen.

F30017	Leistungsteil: Hardware Strombegrenzung zu oft angesprochen
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Hardware Strombegrenzung in der jeweiligen Phase (siehe A30031, A30032, A30033) hat zu oft angesprochen. Die Anzahl der zulässigen Überschreitungen ist abhängig von Art und Typ des Leistungsteils.</p> <p>Bei Einspeisung gilt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametriert. - Belastung der Einspeisung zu groß. - Voltage Sensing Module fehlerhaft angeschlossen. - Kommutierungsdrossel fehlt oder falscher Typ. - Leistungsteil defekt. <p>Bei Motor Module gilt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametriert. - Fehler im Motor oder in den Leistungsleitungen. - Leistungsleitungen überschreiten die maximal zulässige Länge. - Motorlast zu groß. - Leistungsteil defekt. <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0: Phase U Bit 1: Phase V Bit 2: Phase W</p>
Abhilfe:	<p>Bei Einspeisung gilt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Reglereinstellungen prüfen, eventuell Regler zurücksetzen und identifizieren (p0340 = 2, p3410 = 5). - Belastung reduzieren, eventuell Zwischenkreiskapazität erhöhen oder größere Einspeisung einsetzen. - Anschluss des optionalen Voltage Sensing Module prüfen. - Anschluss und technische Daten der Kommutierungsdrossel prüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Leistungsteil tauschen. <p>Bei Motor Module gilt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Motordaten prüfen und gegebenenfalls die Reglerparameter neu berechnen (p0340 = 3). Alternativ eine Motordatenidentifikation ausführen (p1910 = 1, p1960 = 1). - Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) prüfen. - Motorlast prüfen. - Anschlüsse der Leistungsleitungen prüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Länge der Leistungsleitungen prüfen. - Leistungsteil tauschen.
F30020	Leistungsteil: Konfiguration nicht unterstützt
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wird eine Konfiguration angefordert, die vom Leistungsteil nicht unterstützt wird.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>yyyyxxxx hex: xxxx = Fehlerursache, yyyy = Zusatzinformation (Siemens-intern)</p> <p>xxxx = 0: Autarker Betrieb ist angefordert und kann nicht unterstützt werden.</p> <p>xxxx = 1: Das angeforderte DRIVE-CLiQ-Timing ist nicht zulässig.</p> <p>xxxx = 2: Es wurde ein PM260 mit PS-ASIC Version 2 erkannt. Diese Kombination wird nicht unterstützt.</p> <p>xxxx = 3: Die Initialisierung konnte nicht erfolgreich abgeschlossen werden. Eventuell wurde die Control Unit vor oder während des Hochlaufs vom Power Module abgezogen.</p> <p>xxxx = 4: Die Kombination von Leistungsteil und Control Unit bzw. Control Unit Adapter wird nicht unterstützt.</p> <p>xxxx = 5: Die höhere Stromreglerdynamik wird nicht unterstützt.</p>
Abhilfe:	<p>Zu Fehlerursache = 0: Aktiven internen Spannungsschutz gegebenenfalls abwählen (p1231).</p> <p>Zu Fehlerursache = 1: Firmware-Update auf Control Unit durchführen oder DRIVE-CLiQ-Topologie ändern.</p>

Zu Fehlerursache = 2:

Das Leistungsteil durch ein PM260 mit PS-ASIC Version 3 (oder höher) ersetzen.

Zu Fehlerursache = 3, 4:

Control Unit bzw. Control Unit Adapter (CUAxx) auf ein passendes Power Module stecken und POWER ON bei Control Unit bzw. Control Unit Adapter durchführen.

Zu Fehlerursache = 5:

- Leistungsteil der Bauform Booksize einsetzen.

- Bei einem Double Motor Module beide Antriebsregelungen mit der gleichen Stromreglerabstastzeit betreiben (p0115[0]). Andernfalls kann die höhere Stromreglerdynamik nur auf dem Antrieb mit der größeren Abtastzeit aktiviert werden.

- Gegebenenfalls die höhere Stromreglerdynamik abwählen (p1810.11 = 0). Nach Abwahl die Rechentotzeit und die Reglerverstärkungen neu berechnen lassen (p0340 = 4). Gegebenenfalls den Drehzahlregler optimieren.

Siehe auch: p1231, p1810 (Modulator Konfiguration)

F30021

Leistungsteil: Erdschluss

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Leistungsteil hat einen Erdschluss erkannt.

- Erdschluss in den Leistungsleitungen.
- Windungsschluss bzw. Erdschluss am Motor.
- Stromwandler defekt.
- Zufallende Bremse führt zum Ansprechen der Hardware-Gleichstromüberwachung.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Betrag Summenstrom [32767 = 271 % Nennstrom].

Abhilfe:

- Anschluss der Leistungsleitungen überprüfen.
 - Motor überprüfen.
 - Stromwandler überprüfen.
 - Leitungen und Kontakte des Bremsenanschlusses überprüfen (eventuell Drahtbruch).
- Siehe auch: p0287 (Erdschlussüberwachung Schwellen)

F30021

Leistungsteil: Erdschluss

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Leistungsteil hat einen Erdschluss erkannt.

- Erdschluss in den Leistungsleitungen.
- Windungsschluss bzw. Erdschluss am Motor.
- Stromwandler defekt.
- Zusätzliche Ursache bei CU310/CUA31:
- Zufallende Bremse führt zum Ansprechen der Hardware-Gleichstromüberwachung.

Zusätzliche Ursache bei Parallelschaltgeräten (r0108.15 = 1):

- Die Kreisstromregelung ist zu langsam oder zu dynamisch eingestellt.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Betrag Summenstrom-Amplitude [20479 = r0209 x 1.4142].

Hinweis:

Ein Erdschlussfehler wird bei Leistungsteilen auch in r3113.5 abgebildet.

Abhilfe:

- Anschluss der Leistungsleitungen überprüfen.
 - Motor überprüfen.
 - Stromwandler überprüfen.
 - Für CU310/CUA31 gilt zusätzlich:
 - Leitungen und Kontakte des Bremsenanschlusses überprüfen (eventuell Drahtbruch).
 - Für Parallelschaltgeräte (r0108.15 = 1) gilt zusätzlich:
 - Schwellen der Erdschlussüberwachung prüfen (p0287).
 - Einstellung der Kreisstromregelung prüfen (p7036, p7037).
- Siehe auch: p0287 (Erdschlussüberwachung Schwellen)

F30022	Leistungsteil: Überwachung U_{ce}
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Im Leistungsteil hat die Überwachung der Kollektor-Emitter-Spannung (U _{ce}) der Halbleiter angesprochen. Mögliche Ursachen: <ul style="list-style-type: none">- Lichtwellenleiter unterbrochen.- Spannungsversorgung der IGBT-Ansteuerbaugruppe fehlt.- Kurzschluss am Ausgang des Leistungsteils.- Defekter Halbleiter im Leistungsteil. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Kurzschluss in Phase U Bit 1: Kurzschluss in Phase V Bit 2: Kurzschluss in Phase W Bit 3: Lichtsender Freigabe defekt Bit 4: Unterbrechung des U _{ce} Summenfehlersignals Siehe auch: r0949 (Störwert)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Lichtwellenleiter prüfen und gegebenenfalls ersetzen.- Spannungsversorgung der IGBT-Ansteuerbaugruppe prüfen (24 V).- Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen.- Defekten Halbleiter selektieren und auswechseln.

F30024	Leistungsteil: Übertemperatur Thermisches Modell
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Temperaturdifferenz zwischen Kühlkörper und Chip und hat den zulässigen Grenzwert überschritten. <ul style="list-style-type: none">- Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten.- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.- Überlast.- Umgebungstemperatur zu hoch.- Pulsfrequenz zu hoch. Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Lastspiel anpassen.- Überprüfen, ob der Lüfter läuft.- Lüftermatten prüfen.- Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.- Motorlast prüfen.- Pulsfrequenz reduzieren, wenn höher als Nennpulsfrequenz.- Falls Gleichstrombremsung aktiv: Bremsstrom reduzieren (p1232).

F30024	Leistungsteil: Übertemperatur Thermisches Modell
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Temperaturdifferenz zwischen Kühlkörper und Chip und hat den zulässigen Grenzwert überschritten. <ul style="list-style-type: none">- Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten.- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.- Überlast.- Umgebungstemperatur zu hoch.- Pulsfrequenz zu hoch. Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)

- Abhilfe:**
- Lastspiel anpassen.
 - Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
 - Lüftermatten prüfen.
 - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
 - Motorlast prüfen.
 - Pulsfrequenz reduzieren, wenn höher als Nennpulsfrequenz.

F30025 Leistungsteil: Übertemperatur Chip

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die Chip-Temperatur der Halbleiter hat den zulässigen Grenzwert überschritten.

- Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten.
- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.
- Überlast.
- Umgebungstemperatur zu hoch.
- Pulsfrequenz zu hoch.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Temperaturdifferenz zwischen Kühlkörper und Chip [0.01 °C].

- Abhilfe:**
- Lastspiel anpassen.
 - Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
 - Lüftermatten prüfen.
 - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
 - Motorlast prüfen.
 - Pulsfrequenz reduzieren, wenn höher als Nennpulsfrequenz.

Achtung:

Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05001 quittierbar.

Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)

F30027 Leistungsteil: Vorladung Zwischenkreis Zeitüberwachung

Meldungswert: Freigaben: %1, Zustand: %2

Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Der Zwischenkreis des Leistungsteils konnte nicht innerhalb der erwarteten Zeit vorgeladen werden.

- 1) Es liegt keine Netzspannung an.
 - 2) Netzschütz/Netzschalter ist nicht geschlossen.
 - 3) Die Netzspannung ist zu gering.
 - 4) Netzspannung falsch eingestellt (p0210).
 - 5) Die Vorladewiderstände sind überhitzt, da zu viele Vorladungen pro Zeiteinheit vorgenommen wurden.
 - 6) Die Vorladewiderstände sind überhitzt, da die Kapazität des Zwischenkreises zu groß ist.
 - 7) Es liegt ein Erdschluss oder Kurzschluss im Zwischenkreis vor.
 - 8) Vorladeschaltung eventuell defekt.
- Störwert (r0949, binär interpretieren):
 yyyxxxxx hex:
 yyyy = Zustand Leistungsteil
 0: Fehlerzustand (Warten auf AUS und Fehlerquittierung).
 1: Wiedereinschaltsperr (Warten auf AUS).
 2: Überspannung erkannt -> Wechsel Fehlerzustand.
 3: Unterspannung erkannt -> Wechsel in Fehlerzustand.
 4: Warten Überbrückungsschütz öffnen -> Wechsel in Fehlerzustand.
 5: Warten Überbrückungsschütz öffnen -> Wechsel in Wiedereinschaltsperr.
 6: Inbetriebnahme.
 7: Bereit für Vorladung.
 8: Vorladung startet, Zwischenkreisspannung kleiner als Mindesteinschaltspannung.
 9: Vorladung läuft, Zwischenkreisspannung Vorladeende noch nicht erkannt.
 10: Warten auf Prollzeitende des Hauptschützes nach abgeschlossener Vorladung.
 11: Vorladung beendet, Bereit für Impulsfreigabe.
 12: Reserviert.

xxxx = Fehlende interne Freigaben Leistungsteil (invertiert bitcodiert, FFFF hex -> alle internen Freigaben vorhanden)

Bit 0: Spannungsversorgung der IGBT-Ansteuerung abgeschaltet.

Bit 1: Erdschluss erkannt.

Bit 2: Spitzenstromeingriff.

Bit 3: I2t überschritten.

Bit 4: Thermisches Modell Übertemperatur berechnet.

Bit 5: (Kühlkörper, Ansteuerbaugruppe Leistungsteil) Übertemperatur gemessen.

Bit 6: Reserviert.

Bit 7: Überspannung erkannt.

Bit 8: Leistungsteil hat Vorladung beendet, Bereit für Impulsfreigabe.

Bit 9: Reserviert.

Bit 10: Überstrom erkannt.

Bit 11: Reserviert.

Bit 12: Reserviert.

Bit 13: Uce-Fehler erkannt, Transistor entsättigt wegen Überstrom/Kurzschluss.

Bit 14: Unterspannung erkannt.

Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

Abhilfe:

Allgemein:

- Netzspannung an den Eingangsklemmen prüfen.
- Einstellung der Netzspannung überprüfen (p0210).
- Warten bis die Vorladewiderstände abgekühlt sind. Dazu vorzugsweise die Einspeisung vom Netz trennen.

Zu 5):

- Die zulässige Vorladehäufigkeit beachten (siehe entsprechendes Gerätehandbuch).

Zu 6):

- Kapazität des Zwischenkreises prüfen und gegebenenfalls entsprechend der maximal zulässigen Zwischenkreiskapazität verringern (siehe entsprechendes Gerätehandbuch).

Zu 7):

- Zwischenkreis auf Erdschluss oder Kurzschluss prüfen.

Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

F30027

Leistungsteil: Vorladung Zwischenkreis Zeitüberwachung

Meldungswert:

Freigaben: %1, Zustand: %2

Antriebsobjekt:

CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion:

AUS2

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Der Zwischenkreis des Leistungsteils konnte nicht innerhalb der erwarteten Zeit vorgeladen werden.

- 1) Es liegt keine Netzspannung an.
- 2) Netzschütz/Netzschalter ist nicht geschlossen.
- 3) Die Netzspannung ist zu gering.
- 4) Netzspannung falsch eingestellt (p0210).
- 5) Die Vorladewiderstände sind überhitzt, da zu viele Vorladungen pro Zeiteinheit vorgenommen wurden.
- 6) Die Vorladewiderstände sind überhitzt, da die Kapazität des Zwischenkreises zu groß ist.
- 7) Die Vorladewiderstände sind überhitzt, da bei nicht vorhandenem Betriebsbereit (r0863.0) der Einspeisung aus dem Zwischenkreis Leistung entnommen wurde.
- 8) Die Vorladewiderstände sind überhitzt, da während der Zwischenkreis-Schnellentladung durch das Braking Module das Netzschütz geschlossen war.
- 9) Es liegt ein Erdschluss oder Kurzschluss im Zwischenkreis vor.
- 10) Vorladeschaltung eventuell defekt (nur Chassis-Geräte).
- 11) Einspeisung defekt und/oder Sicherungsfall in den Motor Modules (nur Booksize-Geräte).

Störwert (r0949, binär interpretieren):

yyyyxxxx hex:

yyyy = Zustand Leistungsteil

0: Fehlerzustand (Warten auf AUS und Fehlerquittierung).

1: Wiedereinschaltsperr (Warten auf AUS).

2: Überspannung erkannt -> Wechsel Fehlerzustand.

3: Unterspannung erkannt -> Wechsel in Fehlerzustand.

4: Warten Überbrückungsschütz öffnen -> Wechsel in Fehlerzustand.

5: Warten Überbrückungsschütz öffnen -> Wechsel in Wiedereinschaltsperr.

6: Inbetriebnahme.

7: Bereit für Vorladung.

8: Vorladung startet, Zwischenkreisspannung kleiner als Mindesteinschaltspannung.

9: Vorladung läuft, Zwischenkreisspannung Vorladeende noch nicht erkannt.
 10: Warten auf Prellzeitende des Hauptschützes nach abgeschlossener Vorladung.
 11: Vorladung beendet, Bereit für Impulsfreigabe.
 12: Auslösen der STO-Klemme am Leistungsteil erkannt.
 xxxx = Fehlende interne Freigaben Leistungsteil (invertiert bitcodiert, FFFF hex -> alle internen Freigaben vorhanden)
 Bit 0: Spannungsversorgung der IGBT-Ansteuerung abgeschaltet.
 Bit 1: Erdschluss erkannt.
 Bit 2: Spitzenstromeingriff.
 Bit 3: I2t überschritten.
 Bit 4: Thermisches Modell Übertemperatur berechnet.
 Bit 5: (Kühlkörper, Ansteuerbaugruppe Leistungsteil) Übertemperatur gemessen.
 Bit 6: Reserviert.
 Bit 7: Überspannung erkannt.
 Bit 8: Leistungsteil hat Vorladung beendet, Bereit für Impulsfreigabe.
 Bit 9: STO-Klemme fehlt.
 Bit 10: Überstrom erkannt.
 Bit 11: Ankerkurzschluss aktiv.
 Bit 12: DRIVE-CLiQ-Fehler aktiv.
 Bit 13: Uce-Fehler erkannt, Transistor entsättigt wegen Überstrom/Kurzschluss.
 Bit 14: Unterspannung erkannt.
 Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

Abhilfe:

Allgemein:
 - Netzspannung an den Eingangsklemmen prüfen.
 - Einstellung der Netzspannung überprüfen (p0210).
 Für Booksize-Geräte gilt:
 - Warten (ca. 8 min), bis die Vorladewiderstände abgekühlt sind. Dazu vorzugsweise die Einspeisung vom Netz trennen.
 Zu 5):
 - Die zulässige Vorladehäufigkeit beachten (siehe entsprechendes Gerätehandbuch).
 Zu 6):
 - Gesamtkapazität des Zwischenkreises prüfen und gegebenenfalls entsprechend der maximal zulässigen Zwischenkreiskapazität verringern (siehe entsprechendes Gerätehandbuch).
 Zu 7):
 - Betriebsbereit-Meldung der Einspeisung (r0863.0) in die Freigabelogik der an diesem Zwischenkreis angeschlossenen Antriebe verschalten.
 Zu 8):
 - Verschaltung des externen Netzschützes prüfen. Das Netzschütz muss während der Zwischenkreis-Schnellentladung geöffnet sein.
 Zu 9):
 - Zwischenkreis hinsichtlich Erdschluss oder Kurzschluss prüfen.
 Zu 11):
 - Zwischenkreisspannung von Einspeisung (r0070) und Motor Modules (r0070) prüfen.
 Wenn die von der Einspeisung (oder extern) erzeugte Zwischenkreisspannung nicht bei den Motor Modules angezeigt wird (r0070), so liegt Sicherheitsfall im Motor Module vor.
 Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

A30030**Leistungsteil: Übertemperatur Innenraum Warning****Meldungswert:** %1**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** KEINE**Quittierung:** KEINE

Ursache: Die innere Temperatur des Umrichters hat den zulässigen Grenzwert der Warnschwelle überschritten.
 - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.
 - Überlast.

- Umgebungstemperatur zu hoch.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- eventuell Zusatzlüfter vorsehen
 - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
 Achtung:
 Diese Störung ist erst nach Unterschreiten des zulässigen Temperaturgrenzwertes abzüglich 5 K quittierbar.

A30031 Leistungsteil: Hardware Strombegrenzung in Phase U

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Hardware Strombegrenzung der Phase U hat angesprochen. Die Pulsung in dieser Phase wird für eine Pulsperiode gesperrt. <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrier. - Fehler im Motor oder in den Leistungsleitungen. - Leistungsleitungen überschreiten die maximal zulässige Länge. - Motorlast zu groß. - Leistungsteil defekt. Hinweis: Spricht bei einem Power Module die Hardware Strombegrenzung der Phase U, V oder W an, so wird immer die Warnung A30031 ausgegeben.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motordaten prüfen und gegebenenfalls die Regelungsparameter neu berechnen (p0340 = 3). Alternativ eine Motordatenidentifikation ausführen (p1910 = 1, p1960 = 1). - Schaltungsart des Motors überprüfen (Stern/Dreieck). - Motorlast überprüfen. - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Länge der Leitungsleitungen überprüfen.

A30032 Leistungsteil: Hardware Strombegrenzung in Phase V

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Hardware Strombegrenzung der Phase V hat angesprochen. Die Pulsung in dieser Phase wird für eine Pulsperiode gesperrt. <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrier. - Fehler im Motor oder in den Leistungsleitungen. - Leistungsleitungen überschreiten die maximal zulässige Länge. - Motorlast zu groß. - Leistungsteil defekt. Hinweis: Spricht bei einem Power Module die Hardware Strombegrenzung der Phase U, V oder W an, so wird immer die Warnung A30031 ausgegeben.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motordaten prüfen und gegebenenfalls die Regelungsparameter neu berechnen (p0340 = 3). Alternativ eine Motordatenidentifikation ausführen (p1910 = 1, p1960 = 1). - Schaltungsart des Motors überprüfen (Stern/Dreieck). - Motorlast überprüfen. - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Länge der Leistungsleitungen überprüfen.

A30033 Leistungsteil: Hardware Strombegrenzung in Phase W

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Hardware Strombegrenzung der Phase W hat angesprochen. Die Pulsung in dieser Phase wird für eine Pulsperiode gesperrt. <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrier. - Fehler im Motor oder in den Leistungsleitungen. - Leistungsleitungen überschreiten die maximal zulässige Länge. - Motorlast zu groß. - Leistungsteil defekt.

Hinweis:

Spricht bei einem Power Module die Hardware Strombegrenzung der Phase U, V oder W an, so wird immer die Warnung A30031 ausgegeben.

- Abhilfe:**
- Motordaten prüfen und gegebenenfalls die Regelungsparameter neu berechnen (p0340 = 3). Alternativ eine Motordatenidentifikation ausführen (p1910 = 1, p1960 = 1).
 - Schaltungsart des Motors überprüfen (Stern/Dreieck).
 - Motorlast überprüfen.
 - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen.
 - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen.
 - Länge der Leistungsleitungen überprüfen.

F30034 Leistungsteil: Übertemperatur Innenraum
Meldungswert: %1**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** KEINE**Quittierung:** KEINE

Ursache: Die Warnschwelle für Übertemperatur des Innenraums wurde erreicht.
Erhöht sich die Temperatur des Innenraums weiter, so kann die Störung F30036 ausgelöst werden.

- Umgebungstemperatur eventuell zu hoch.
- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

- Abhilfe:**
- Umgebungstemperatur prüfen.
 - Lüfter für Innenraum prüfen.

F30035 Leistungsteil: Übertemperatur Zuluft
Meldungswert: %1**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS1 (AUS2)**Quittierung:** SOFORT

Ursache: Die Zuluft im Leistungsteil hat den zulässigen Temperaturgrenzwert überschritten.
Bei luftgekühlten Leistungsteilen liegt die Temperaturgrenze bei 55 °C.

- Umgebungstemperatur zu hoch.
- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Temperatur [0.01 °C].

- Abhilfe:**
- Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
 - Lüftermatten prüfen.
 - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich liegt.
- Achtung:
Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05002 quittierbar.

F30036 Leistungsteil: Übertemperatur Innenraum
Meldungswert: %1**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** AUS2**Quittierung:** SOFORT

Ursache: Die Temperatur im Innenraum des Umrichters hat den zulässigen Temperaturgrenzwert überschritten.

- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.
- Überlast.
- Umgebungstemperatur zu hoch.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

- Abhilfe:**
- Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
 - Lüftermatten prüfen.
 - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
- Achtung:
Diese Störung ist erst nach Unterschreiten des zulässigen Temperaturgrenzwertes abzüglich 5 K quittierbar.

F30037 Leistungsteil: Übertemperatur Gleichrichter

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Temperatur im Gleichrichter des Leistungsteils hat den zulässigen Temperaturgrenzwert überschritten. <ul style="list-style-type: none">- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.- Überlast.- Umgebungstemperatur zu hoch.- Netzphasenausfall. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Temperatur [0.01 °C].
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Überprüfen, ob der Lüfter läuft.- Lüftermatten prüfen.- Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.- Motorlast prüfen.- Netzphasen prüfen. Achtung: Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05004 quittierbar.

F30040 Leistungsteil: Unterspannung 24/48 V

Meldungswert:	Kanal: %1, Spannung: %2 [0.1 V]
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Ausfall der Spannungsversorgung für das Leistungsteil. <ul style="list-style-type: none">- Die Unterspannungsschwelle wurde länger als 3 ms unterschritten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spannung [0.1 V] yy = 0: 24-V-Spannungsversorgung yy = 1: 48-V-Spannungsversorgung
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Spannungsversorgung des Leistungsteils prüfen.- POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).

A30041 (F) Leistungsteil: Unterspannung 24/48 V Warnung

Meldungswert:	Kanal: %1, Spannung: %2 [0.1 V]
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Spannungsversorgung für das Leistungsteil wurde die untere Schwelle unterschritten. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spannung [0.1 V] yy = 0: 24-V-Spannungsversorgung yy = 1: 48-V-Spannungsversorgung
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none">- Spannungsversorgung des Leistungsteils prüfen.- POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)

A30042	Leistungsteil: Lüfter hat maximale Betriebsstunden erreicht
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die maximale Betriebsdauer mindestens eines Lüfters wird demnächst erreicht oder ist bereits überschritten. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Kühlkörper-Lüfter wird die maximale Betriebsdauer in 500 Stunden erreichen. Bit 1: Kühlkörper-Lüfter hat die maximale Betriebsdauer überschritten. Bit 8: Innenraum-Lüfter wird die maximale Betriebsdauer in 500 Stunden erreichen. Bit 9: Innenraum-Lüfter hat die maximale Betriebsdauer überschritten. Hinweis: Die maximale Betriebsdauer des Kühlkörper-Lüfters im Leistungsteil wird in p0252 angezeigt. Die maximale Betriebsdauer des Innenraum-Lüfters im Leistungsteil ist intern fest vorgegeben.
Abhilfe:	Für den jeweils betroffenen Lüfter Folgendes durchführen: - Lüfter tauschen. - Betriebsstundenzähler zurücksetzen (p0251, p0254). Siehe auch: p0251 (Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler), p0252 (Leistungsteil Lüfter Betriebsdauer maximal)
F30043	Leistungsteil: Überspannung 24/48 V
Meldungswert:	Kanal: %1, Spannung: %2 [0.1 V]
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Bei der Spannungsversorgung für das Leistungsteil wurde die obere Schwelle überschritten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spannung [0.1 V] yy = 0: 24-V-Spannungsversorgung yy = 1: 48-V-Spannungsversorgung
Abhilfe:	Spannungsversorgung des Leistungsteils prüfen.
A30044 (F)	Leistungsteil: Überspannung 24/48 V Warnung
Meldungswert:	Kanal: %1, Spannung: %2 [0.1 V]
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Spannungsversorgung für das Leistungsteil wurde die obere Schwelle überschritten. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spannung [0.1 V] yy = 0: 24-V-Spannungsversorgung yy = 1: 48-V-Spannungsversorgung
Abhilfe:	Spannungsversorgung des Leistungsteils prüfen.
	Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
	Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)
F30045	Leistungsteil: Unterspannung Versorgung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Spannungsversorgungsfehler im Leistungsteil. - Die Spannungsüberwachung signalisiert einen Unterspannungsfehler auf der Baugruppe. Für CU31x gilt: - Die Spannungsüberwachung auf dem DAC-Board signalisiert einen Unterspannungsfehler auf der Baugruppe. Für S120M gilt: - Diese Meldung wird bei Unterspannung oder Überspannung angezeigt.

- Abhilfe:**
- Spannungsversorgung des Leistungsteils prüfen.
 - POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Gegebenenfalls die Baugruppe tauschen.

A30046 (F) Leistungsteil: Unterspannung Warnung

- Meldungswert:** %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Vor dem letzten Neustart trat ein Problem an der Spannungsversorgung für das Leistungsteil auf. Die Spannungsüberwachung im internen FPGA des PSA signalisiert einen Unterspannungsfehler auf der Baugruppe.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Registerwert des Spannungsfehlerregisters.
- Abhilfe:**
- 24-V-Gleichspannungsversorgung des Leistungsteils prüfen.
 - POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Gegebenenfalls die Baugruppe tauschen.
- Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2)
 Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

A30048 Leistungsteil: Externer Lüfter defekt

- Meldungswert:** -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Rückmeldung des externen Lüfters meldet einen Fehler.
 - Lüfter defekt, blockiert.
 - Rückmeldung fehlerhaft.
- Abhilfe:**
- Den externen Lüfter prüfen und gegebenenfalls tauschen.
 - Bei Verwendung eines Fremdlüfters mit Rückmeldung deren Verdrahtung prüfen (X12.2 bzw. X13.2).
- Hinweis:
 Bei Verwendung eines Fremdlüfters ohne Rückmeldung die Verdrahtung der Rückmeldungs-Klemme am Leistungsteil mit Masse prüfen und gegebenenfalls einrichten (X12.1/2 bzw. X13.1/2).

A30049 Leistungsteil: Innenraumlüfter defekt

- Meldungswert:** -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Innenraumlüfter ist ausgefallen.
Abhilfe: Den Innenraumlüfter prüfen und gegebenenfalls tauschen.

F30050 Leistungsteil: Überspannung 24-V-Versorgung

- Meldungswert:** -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON
Ursache: Die Spannungsüberwachung signalisiert einen Überspannungsfehler auf der Baugruppe.
Abhilfe:
- 24-V-Spannungsversorgung prüfen.
 - Gegebenenfalls die Baugruppe tauschen.

F30052 EEPROM Daten fehlerhaft

- Meldungswert:** %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON

Ursache:	Falsche EEPROM Daten der Leistungsteilbaugruppe. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0, 2, 3, 4: Die von der Leistungsteilbaugruppe eingelesenen EEPROM-Daten sind inkonsistent. 1: Die EEPROM-Daten sind nicht kompatibel zur Firmware der Control Unit.
Abhilfe:	Austausch der Leistungsteilbaugruppe.

F30052 EEPROM Daten fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Falsche EEPROM Daten der Leistungsteilbaugruppe. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0, 2, 3, 4: Die von der Leistungsteilbaugruppe eingelesenen EEPROM-Daten sind fehlerhaft. 1: Die EEPROM-Daten sind nicht kompatibel zur Firmware der Leistungsteilapplikation. Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	Zu Störwert = 0, 2, 3, 4: Austausch der Leistungsteilbaugruppe oder Update der EEPROM-Daten. Zu Störwert = 1: Für CU31x und CUA31 gilt: Update der Firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

F30053 FPGA Daten fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Die FPGA-Daten des Leistungsteils sind fehlerhaft.
Abhilfe:	Austausch des Leistungsteils oder Update der FPGA-Daten.

A30054 (F, N) Leistungsteil: Unterspannung bei Bremse öffnen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Öffnen der Bremse wird erkannt, dass die Versorgungsspannung kleiner als 24V - 10% = 21.6V ist. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Fehlerhafte Versorgungsspannung [0.1 V]. Beispiel: Warnwert = 195 --> Spannung = 19.5 V
Abhilfe:	24-V-Spannung auf Stabilität und Wert prüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F30055 Leistungsteil: Bremschopper Überstrom

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Im Bremschopper ist ein Überstrom aufgetreten.

Abhilfe:

- Prüfen, ob der Bremswiderstand einen Kurzschluss hat.
- Bei externem Bremswiderstand prüfen, ob der Widerstand eventuell zu klein dimensioniert wurde.

Hinweis:
Der Bremschopper wird nach Quittieren des Fehlers erst wieder bei Impulsfreigabe freigegeben.

A30057 Leistungsteil: Netzunsymmetrie

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Es wurden Frequenzen auf der Zwischenkreisspannung festgestellt, die auf eine Netzunsymmetrie oder den Ausfall einer Netzphase schließen lassen.
Möglicherweise kann es sich auch um den Ausfall einer Motorphase handeln.
Bei anstehender Warnung wird nach Ablauf von spätestens 5 Minuten die Störung F30011 ausgegeben.
Die exakte Dauer hängt vom Leistungsteiltyp und den jeweiligen Frequenzen ab.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Anschluss der Netzphasen prüfen.
- Anschluss der Motorzuleitungen prüfen.

Wenn kein Phasenausfall des Netzes oder Motors vorliegt, handelt es sich um eine Netzunsymmetrie.
- Leistung reduzieren, um die Störung F30011 zu vermeiden.

F30059 Leistungsteil: Innenraumlüfter defekt

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Innenraumlüfter des Leistungsteils ist ausgefallen und eventuell defekt.
Abhilfe: Den Innenraumlüfter prüfen und gegebenenfalls tauschen.

F30060 (A) Vorladeschutz Zustandsüberwachung

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Es ist eine Rückmeldung für das Vorladeschutz (ALM, SLM, BLM Diode) bzw. Netzschutz (BLM Thyristor) verschaltet und die Überwachung aktiviert.
Nach dem Ein-/Ausschalten des Schützes erfolgte innerhalb der in p0255[0] eingestellten Überwachungszeit keine korrekte Rückmeldung.
Störwert (r0949, binär interpretieren):
Bit 0: Die in p0255[0] eingestellte Zeit wurde beim Ein-/Ausschalten des Schützes überschritten.
Bit 1: Das Vorladeschutz wurde während der Vorladung oder im Einspeisebetrieb (BLM Thyristor) geöffnet.
Bit 2: Das Vorladeschutz wurde im Zustand AUS oder während des Einspeisebetriebs eingeschaltet.

Abhilfe:

- Einstellung der Überwachungszeit prüfen (p0255[0]).
- Schützverdrahtung und Ansteuerung prüfen.
- Schütz tauschen.

Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F30061 (A) Überbrückungsschutz Zustandsüberwachung

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2 (AUS1, KEINE)
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Es ist eine Rückmeldung für das Überbrückungsschutz verschaltet und die Überwachung aktiviert.
Nach dem Ein-/Ausschalten des Schützes erfolgte innerhalb der in p0255[1] eingestellten Überwachungszeit keine korrekte Rückmeldung.

	Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Die in p0255[1] eingestellte Zeit wurde beim Ein-/Ausschalten des Schützes überschritten. Bit 1: Das Überbrückungsschütz wurde während des Betriebs geöffnet. Bit 2: Das Überbrückungsschütz wurde im Zustand AUS oder während der Vorladung eingeschaltet.
Abhilfe:	- Einstellung der Überwachungszeit prüfen (p0255[1]). - Schützverdrahtung und Ansteuerung prüfen. - Schütz tauschen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F30070 Angeforderter Zyklus von Leistungsteilbaugruppe nicht unterstützt

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wird ein Zyklus angefordert, der von der Leistungsteilbaugruppe nicht unterstützt wird. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 0: Der Stromregelzyklus wird nicht unterstützt. 1: Der DRIVE-CLiQ-Zyklus wird nicht unterstützt. 2: Internes Timingproblem (Abstand zwischen RX- und TX-Zeitpunkten zu klein). 3: Internes Timingproblem (TX-Zeitpunkt zu früh).
Abhilfe:	Die Leistungsteilbaugruppe unterstützt nur folgende Zyklen: 62.5 µs, 125 µs, 250 µs und 500 µs Zu Störwert = 0: Einstellen eines erlaubten Stromregelzyklus. Zu Störwert = 1: Einstellen eines erlaubten DRIVE-CLiQ-Zyklus. Zu Störwert = 2, 3: Rücksprache mit dem Hersteller (eventuell inkompatible Firmware-Version).

F30071 Keine neuen Istwerte von Power Module empfangen

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es sind mehr als ein Istwerttelegramm von der Leistungsteilbaugruppe ausgefallen.
Abhilfe:	Die Schnittstelle (Justierung und Arretierung) zur Leistungsteilbaugruppe überprüfen.

F30071 Keine neuen Istwerte von Leistungsteilbaugruppe empfangen

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es sind mehr Istwerttelegramme von der Leistungsteilbaugruppe als zulässig ausgefallen.
Abhilfe:	Die Schnittstelle (Justierung und Arretierung) zur Leistungsteilbaugruppe überprüfen.

F30072 Keine Sollwerte mehr an Power Module übertragbar

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es konnte mehr als ein Sollwerttelegramm nicht an die Leistungsteilbaugruppe übertragen werden.
Abhilfe:	Die Schnittstelle (Justierung und Arretierung) zur Leistungsteilbaugruppe überprüfen.

F30072	Keine Sollwerte mehr an Leistungsteilbaugruppe übertragbar
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Für CU31x und CUA31 gilt: Es konnte mehr als ein Sollwerttelegramm nicht an die Leistungsteilbaugruppe übertragen werden.
Abhilfe:	Für CU31x und CUA31 gilt: Die Schnittstelle (Justierung und Arretierung) zur Leistungsteilbaugruppe überprüfen.
A30073 (N)	Istwert-/Sollwertaufbereitung nicht mehr synchron
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Kommunikation zur Leistungsteilbaugruppe ist nicht mehr synchron zum Stromregelzyklus.
Abhilfe:	Warten bis Synchronisation wieder hergestellt.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F30074 (A)	Kommunikationsfehler zwischen Control Unit und Power Module
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Zwischen der Control Unit (CU) und dem Power Module (PM) ist keine Kommunikation über die Schnittstelle mehr möglich. Die CU wurde eventuell gezogen oder ist falsch gesteckt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 0 hex: - Eine Control Unit mit externer 24-V-Versorgung wurde während des Betriebs vom Power Module abgezogen. - Bei abgeschaltetem Power Module wurde die externe 24-V-Versorgung für die Control Unit zeitweise unterbrochen. 1 hex: Die Control Unit wurde während des Betriebs vom Power Module abgezogen, obwohl die geberlosen sicheren Bewegungsüberwachungen freigegeben sind. Dies wird nicht unterstützt. Nach erneutem Aufstecken der Control Unit im laufenden Betrieb ist keine Kommunikation mehr zum Power Module möglich. 20A hex: Die Control Unit wurde auf ein Power Module gesteckt, das eine andere Codenummer hat. 20B hex: Die Control Unit wurde auf ein Power Module gesteckt, das zwar die gleiche Codenummer hat jedoch eine andere Seriennummer. Zur Übernahme der neuen Kalibrierdaten führt die Control Unit einen automatischen Warmstart durch.
Abhilfe:	Für Störwert = 0 und 20A hex: Die Control Unit auf ein passendes Power Module stecken und den Betrieb fortsetzen. Gegebenenfalls einen POWER ON der Control Unit durchführen. Für Störwert = 1 hex: POWER ON der Control Unit durchführen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F30074 (A)	Kommunikationsfehler zwischen Control Unit und Power Module
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Zwischen der Control Unit (CU) und dem Power Module (PM) ist keine Kommunikation über die Schnittstelle mehr möglich. Die CU wurde eventuell gezogen oder ist falsch gesteckt.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>0 hex:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Eine Control Unit mit externer 24-V-Versorgung wurde während des Betriebs vom Power Module abgezogen. - Bei abgeschaltetem Power Module wurde die externe 24-V-Versorgung für die Control Unit zeitweise unterbrochen. <p>1 hex:</p> <p>Die Control Unit wurde während des Betriebs vom Power Module abgezogen, obwohl die geberlosen sicheren Bewegungsüberwachungen freigegeben sind. Dies wird nicht unterstützt. Nach erneutem Aufstecken der Control Unit im laufenden Betrieb ist keine Kommunikation mehr zum Power Module möglich.</p> <p>20A hex:</p> <p>Die Control Unit wurde auf ein Power Module gesteckt, das eine andere Codenummer hat.</p> <p>20B hex:</p> <p>Die Control Unit wurde auf ein Power Module gesteckt, das zwar die gleiche Codenummer hat jedoch eine andere Seriennummer.</p> <p>601 hex:</p> <p>Die Control Unit wurde auf ein Power Module gesteckt, dessen Leistungsklasse (Chassis-Gerät) nicht unterstützt wird.</p>
Abhilfe:	Die Control Unit (CU) bzw. den Control Unit Adapter (CUAxx) wieder auf das ursprüngliche Power Module stecken und den Betrieb fortsetzen. Gegebenenfalls einen POWER ON bei CU bzw. CUA durchführen.
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F30080	Leistungsteil: Stromanstieg zu schnell
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Leistungsteil hat einen zu schnellen Anstieg im Überstrombereich detektiert.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrisiert. - Motor hat einen Kurzschluss oder Erdschluss. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt. - U/f-Betrieb: Nennstrom des Motors wesentlich größer als vom Leistungsteil. - Leistungsleitungen sind nicht korrekt angeschlossen. - Leistungsleitungen überschreiten maximal zulässige Länge. - Leistungsteil defekt. <p>Störwert (r0949, bitweise interpretieren):</p> <p>Bit 0: Phase U.</p> <p>Bit 1: Phase V.</p> <p>Bit 2: Phase W.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motordaten überprüfen, gegebenenfalls Inbetriebnahme durchführen. - Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) überprüfen. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe vergrößern. - U/f-Betrieb: Zuordnung der Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen. - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Länge der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsteil tauschen.

F30080	Leistungsteil: Stromanstieg zu schnell
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Leistungsteil hat einen zu schnellen Anstieg im Überstrombereich detektiert.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrier. - Motor hat einen Kurzschluss oder Erdschluss. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt. - U/f-Betrieb: Nennstrom des Motors wesentlich größer als vom Leistungsteil. - Einspeisung: Hohe Entlade- und Nachladeströme bei Netzspannungseinbruch. - Einspeisung: Hohe Nachladeströme bei motorischer Überlastung und Einbruch der Zwischenkreisspannung. - Einspeisung: Kurzschlussströme beim Einschalten wegen fehlender Kommutierungs-drossel. - Leistungsleitungen sind nicht korrekt angeschlossen. - Leistungsleitungen überschreiten maximal zulässige Länge. - Leistungsteil defekt. <p>Zusätzliche Ursachen beim Parallelschaltgerät (r0108.15 = 1):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ein Leistungsteil hat sich mit Erdschlussfehler abgeschaltet. - Die Kreisstromregelung ist zu langsam oder zu dynamisch eingestellt. <p>Störwert (r0949, bitweise interpretieren):</p> <p>Bit 0: Phase U. Bit 1: Phase V. Bit 2: Phase W.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motordaten überprüfen, gegebenenfalls Inbetriebnahme durchführen. - Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) überprüfen. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe vergrößern. - U/f-Betrieb: Zuordnung der Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen. - Einspeisung: Netzqualität prüfen. - Einspeisung: Motorische Belastung verringern. - Einspeisung: Korrekter Anschluss der Netzkommutierungs-drossel. - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Länge der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsteil tauschen. <p>Beim Parallelschaltgerät (r0108.15 = 1) gilt zusätzlich:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Schwellen der Erdschlussüberwachung prüfen (p0287). - Einstellung der Kreisstromregelung prüfen (p7036, p7037).
F30081	Leistungsteil: Schalthandlungen zu häufig
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Leistungsteil hat zur Strombegrenzung zu viele Schalthandlungen ausgeführt.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrier. - Motor hat einen Kurzschluss oder Erdschluss. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt. - U/f-Betrieb: Nennstrom des Motors wesentlich größer als vom Leistungsteil. - Leistungsleitungen sind nicht korrekt angeschlossen. - Leistungsleitungen überschreiten maximal zulässige Länge. - Leistungsteil defekt. <p>Störwert (r0949, bitweise interpretieren):</p> <p>Bit 0: Phase U. Bit 1: Phase V. Bit 2: Phase W.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motordaten überprüfen, gegebenenfalls Inbetriebnahme durchführen. - Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) überprüfen. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe vergrößern. - U/f-Betrieb: Zuordnung der Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen. - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen.

- Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen.
- Länge der Leistungsleitungen überprüfen.
- Leistungsteil tauschen.

F30081	Leistungsteil: Schalthandlungen zu häufig
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Das Leistungsteil hat zur Strombegrenzung zu viele Schalthandlungen ausgeführt.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Regelung ist fehlerhaft parametrisiert. - Motor hat einen Kurzschluss oder Erdschluss. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe zu klein eingestellt. - U/f-Betrieb: Nennstrom des Motors wesentlich größer als vom Leistungsteil. - Einspeisung: Hohe Entlade- und Nachladeströme bei Netzspannungseinbruch. - Einspeisung: Hohe Nachladeströme bei motorischer Überlastung und Einbruch der Zwischenkreisspannung. - Einspeisung: Kurzschlussströme beim Einschalten wegen fehlender Kommutierungsdrössel. - Leistungsleitungen sind nicht korrekt angeschlossen. - Leistungsleitungen überschreiten maximal zulässige Länge. - Leistungsteil defekt. <p>Zusätzliche Ursachen beim Parallelschaltgerät (r0108.15 = 1):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ein Leistungsteil hat sich mit Erdschlussfehler abgeschaltet. - Die Kreisstromregelung ist zu langsam oder zu dynamisch eingestellt. <p>Störwert (r0949, bitweise interpretieren):</p> <p>Bit 0: Phase U. Bit 1: Phase V. Bit 2: Phase W.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Motordaten überprüfen, gegebenenfalls Inbetriebnahme durchführen. - Schaltungsart des Motors (Stern/Dreieck) überprüfen. - U/f-Betrieb: Hochlauframpe vergrößern. - U/f-Betrieb: Zuordnung der Nennströme von Motor und Leistungsteil überprüfen. - Einspeisung: Netzqualität prüfen. - Einspeisung: Motorische Belastung verringern. - Einspeisung: Korrekter Anschluss der Netzkommutierungsdrössel. - Anschlüsse der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsleitungen auf Kurzschluss oder Erdfehler prüfen. - Länge der Leistungsleitungen überprüfen. - Leistungsteil tauschen. <p>Beim Parallelschaltgerät (r0108.15 = 1) gilt zusätzlich:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Schwellen der Erdschlussüberwachung prüfen (p0287). - Einstellung der Kreisstromregelung prüfen (p7036, p7037).

F30105	LT: Istwerterfassung fehlerhaft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Auf dem Power Stack Adapter (PSA) wurde mindestens ein fehlerhafter Istwertkanal erkannt. Die fehlerhaften Istwertkanäle werden in folgendem Diagnoseparameter angezeigt.</p>
Abhilfe:	<p>Diagnoseparameter auswerten. Bei fehlerhaftem Istwertkanal die Komponenten prüfen und gegebenenfalls tauschen.</p>

F30314	Leistungsteil: 24-V-Versorgung über PM überlastet
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)

Ursache: Die 24-V-Versorgung über das Power Module (PM) ist überlastet.
Eine externe 24-V-Versorgung über X124 auf der Control Unit ist nicht angeschlossen.

Abhilfe: Externe 24-V-Versorgung über X124 an der Control Unit anschließen.

A30315 (F) Leistungsteil: 24-V-Versorgung über PM überlastet

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die 24-V-Versorgung über das Power Module (PM) ist überlastet.
Eine externe 24-V-Versorgung über X124 auf der Control Unit ist nicht angeschlossen.

Abhilfe: Externe 24-V-Versorgung über X124 an der Control Unit anschließen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)

Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

A30502 Leistungsteil: Zwischenkreis Überspannung

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Das Leistungsteil hat bei Impulssperre eine Überspannung im Zwischenkreis erkannt.
- Geräte-Anschlussspannung zu hoch.
- Netzdrossel falsch dimensioniert.
Warnwert (r0949, dezimal interpretieren):
Zwischenkreisspannung [1 Bit = 100 mV].
Siehe auch: r0070 (Zwischenkreisspannung Istwert)

Abhilfe: - Geräte-Anschlussspannung überprüfen (p0210).
- Dimensionierung der Netzdrossel überprüfen.
Siehe auch: p0210 (Geräte-Anschlussspannung)

F30600 SI P2: STOP A ausgelöst

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT (POWER ON)

Ursache: Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 2 hat einen Fehler erkannt und STOP A ausgelöst.
- Zwangsdynamisierung des Safety-Abschaltpfades über Prozessor 2 fehlgeschlagen.
- Folgereaktion der Störung F30611 (Defekt in einem Überwachungskanal).
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
0: Stopanforderung von Prozessor 1.
1005: Impulse gelöscht, obwohl kein STO angewählt ist und kein interner STOP A ansteht.
1010: Impulse freigegeben, obwohl STO angewählt ist oder ein interner STOP A ansteht.
9999: Folgereaktion der Störung F30611.

Abhilfe: Sicher abgeschaltetes Moment anwählen und wieder abwählen.
Zu Störwert = 9999:
- Diagnose bei der anstehenden Störung F30611 durchführen.
Hinweis:
STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)

F30611 (A)	SI P2: Defekt in einem Überwachungskanal
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 2 hat einen Fehler im kreuzweisen Datenvergleich zwischen den beiden Überwachungskanälen erkannt und STOP F ausgelöst.</p> <p>Als Folge dieser Störung wird die Störung F30600 (SI P2: STOP A ausgelöst) ausgegeben.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>0: Stopanforderung von Prozessor 1.</p> <p>1 ... 999:</p> <p>Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zu dieser Störung geführt hat. Diese Nummer wird auch in r9795 angezeigt.</p> <p>2: SI Freigabe sichere Funktionen (p9601, p9801). Nur die unterstützten Bits werden kreuzweise verglichen.</p> <p>3: SI F-DI-Umschaltung Toleranzzeit (p9650, p9850).</p> <p>8: SI PROFIsafe-Adresse (p9610, p9810).</p> <p>9: SI Entprellzeit für STO (p9651, p9851).</p> <p>1000: Kontrolltimer abgelaufen.</p> <p>Innerhalb der Zeit von ca. 5 x p9650 wurde alternativ folgendes festgestellt:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Es sind zu viele Signalwechsel am F-DI aufgetreten. - Es wurde über PROFIsafe zu häufig STO (auch als Folgeaktion) ausgelöst. <p>1001, 1002: Initialisierungsfehler Änderungstimer/Kontrolltimer.</p> <p>2000: Status der STO-Anwahl auf den beiden Überwachungskanälen unterschiedlich.</p> <p>2001: Rückmeldung der sicheren Impulslöschung auf den beiden Überwachungskanälen unterschiedlich.</p> <p>2003: Status der STO-Klemme auf Prozessor 1 und Prozessor 2 unterschiedlich.</p> <p>6000 ... 6999:</p> <p>Fehler in der PROFIsafe-Ansteuerung.</p> <p>Bei diesen Störwerten werden Failsafe-Ansteuersignale (Failsafe Values) an die Sicherheitsfunktionen übertragen.</p> <p>Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Safety-Störung F01611 beschrieben.</p>
Abhilfe:	<p>Zu den in "Ursache" beschriebenen Störwerten 1 ... 999:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Das kreuzweise verglichene Datum überprüfen, das zum STOP F geführt hat. - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). <p>Zu Störwert = 1000:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Verdrahtung der F-DI überprüfen (Kontaktprobleme). - PROFIsafe: Kontaktprobleme/Störungen am PROFIBUS-Master/PROFINET-Controller beheben. <p>Zu Störwert = 1001, 1002:</p> <ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). <p>Zu Störwert = 2000, 2001, 2003:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Toleranzzeit F-DI-Umschaltung überprüfen und eventuell Wert vergrößern (p9650/p9850). - Verdrahtung der F-DI überprüfen (Kontaktprobleme). - Kontrolle der Ursachen für STO-Anwahl in r9772. Bei aktiven SI Motion-Funktionen (p9501 = 1) kann die STO-Anwahl auch durch diese Funktionen erfolgen. <p>Zu Störwert = 6000 ... 6999:</p> <p>Siehe Beschreibung der Meldungswerte bei Safety-Störung F01611.</p> <p>Zu allen in "Ursache" nicht beschriebenen Störwerten:</p> <ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Hotline kontaktieren - Control Unit tauschen. <p>Hinweis:</p> <p>F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)</p> <p>STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)</p>
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

N30620 (F, A)	SI P2: Sicher abgeschaltetes Moment aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Funktion "Sicher abgeschaltetes Moment" (STO) wurde auf Prozessor 2 über Eingangsklemme angewählt und ist aktiv. Hinweis: Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.
Abhilfe:	Keine notwendig. Hinweis: STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)
Reaktion bei F:	AUS2
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
N30621 (F, A)	SI P2: Safe Stop 1 aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Funktion "Safe Stop 1" (SS1) wurde auf dem Prozessor 2 angewählt und ist aktiv. Hinweis: Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.
Abhilfe:	Keine notwendig. Hinweis: SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (entspricht Stop Kategorie 1 nach EN60204)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F30625	SI P2: Lebenszeichen in Safety-Daten fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 2 hat einen Fehler im Lebenszeichen der Safety-Daten erkannt und STOP A ausgelöst. - Die Kommunikation zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 ist gestört oder ausgefallen. - Ein Zeitscheibenüberlauf der Safety-Software ist aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Sicher abgeschaltetes Moment anwählen und wieder abwählen. - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Prüfen, ob weitere Störungen vorliegen und gegebenenfalls Diagnose durchführen. - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.

F30630 SI P2: Bremsenansteuerung fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf dem Prozessor 2 (P2) hat einen Fehler bei der Bremsenansteuerung erkannt und STOP A ausgelöst.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Schirmung der Motorleitung ist nicht korrekt aufgelegt. - Defekt im Safe Brake Module, im Power Module oder in der Control Unit. <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>10:</p> <p>Fehler beim Vorgang "Bremse öffnen".</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parameter p1278 falsch eingestellt. - Bremse nicht angeschlossen oder Leitungsbruch (prüfen ob bei p1278 = 1 und p9602/p9802 = 0 (SBC ausgeschaltet) die Bremse öffnet). - Erdschluss der Bremsenleitung. <p>30:</p> <p>Fehler beim Vorgang "Bremse schließen".</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bremse nicht angeschlossen oder Leitungsbruch (prüfen ob bei p1278 = 1 und p9602/p9802 = 0 (SBC ausgeschaltet) die Bremse öffnet). - Kurzschluss in der Bremsenwicklung. <p>40:</p> <p>Fehler im Zustand "Bremse geschlossen".</p> <p>60, 70:</p> <p>Fehler in der Bremsenansteuerung des Prozessors 1 oder Kommunikationsstörung zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 (Bremsenansteuerung).</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Parameter p1278 prüfen (mit SBC ist nur p1278 = 0 zulässig). - Sicher abgeschaltetes Moment anwählen und wieder abwählen. - Anschluss der Motorhaltebremse überprüfen. - Funktion der Motorhaltebremse überprüfen. - Anschluss Safe Brake Module überprüfen. - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen (z. B. Schirm der Motorleitung und Bremsenadern mit dem Schirmblech verbinden bzw. Motorstecker mit dem Gehäuse verschrauben). - Safe Brake Module austauschen. - Power Module austauschen. - Control Unit austauschen. <p>Hinweis:</p> <p>SBC: Safe Brake Control (Sichere Bremsenansteuerung)</p> <p>SI: Safety Integrated</p>

F30649 SI P2: Softwarefehler intern

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>In der Safety Integrated Software auf Prozessor 2 ist ein interner Fehler aufgetreten.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Inbetriebnahme der Funktion "Safety Integrated" wiederholen und POWER ON durchführen. - Hotline kontaktieren. - Control Unit tauschen.

F30650	SI P2: Abnahmetest erforderlich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" auf Prozessor 2 erfordert einen Abnahmetest. Hinweis: Diese Störung führt zu einem quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 130: Safety-Parameter für Prozessor 2 nicht vorhanden. Hinweis: Dieser Störwert wird immer bei der Erstinbetriebnahme von Safety Integrated ausgegeben. 1000: Soll- und Ist-Prüfsumme auf Prozessor 2 nicht identisch (Hochlauf). - Mindestens ein checksummengeprüftes Datum ist defekt. - Safety-Parameter offline eingestellt und in die Control Unit geladen. 2000: Soll- und Ist-Prüfsumme auf Prozessor 2 nicht identisch (Inbetriebnahmemodus). - Soll-Prüfsumme auf Prozessor 2 nicht richtig eingetragen (p9899 ungleich r9898). 2003: Abnahmetest erforderlich aufgrund der Änderung eines Safety-Parameters. 9999: Folgereaktion einer anderen im Hochlauf aufgetretenen Safety-Störung, die einen Abnahmetest erfordert.
Abhilfe:	Zu Störwert = 130: - Safety-Inbetriebnahme durchführen. Zu Störwert = 1000: - Safety-Inbetriebnahme wiederholt durchführen. - Speicherkarte oder Control Unit tauschen. - Safety-Parameter beim betreffenden Antrieb mit STARTER aktivieren (Einstellungen ändern, Parameter kopieren, Einstellungen aktivieren). Zu Störwert = 2000: - Safety-Parameter auf Prozessor 2 überprüfen und Soll-Prüfsumme anpassen (p9899). Zu Störwert = 2003: - Abnahmetest durchführen und Abnahmeprotokoll erstellen. Zu Störwert = 9999: - Diagnose bei der anderen anstehenden Safety-Störung durchführen. Siehe auch: p9799 (SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 1)), p9899 (SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Prozessor 2))
F30651	SI P2: Synchronisation mit Control Unit fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die antriebsintegrierte Funktion "Safety Integrated" erfordert eine Synchronisation der Safety-Zeitscheiben auf Prozessor 1 und Prozessor 2. Diese Synchronisation ist fehlgeschlagen. Hinweis: Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
F30655	SI P2: Abgleich der Überwachungsfunktionen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Ein Fehler beim Abgleich der Safety Integrated Überwachungsfunktionen von Prozessor 1 und Prozessor 2 ist aufgetreten. Es konnte kein gemeinsamer Satz an unterstützten SI-Überwachungsfunktionen ermittelt werden. - Kommunikation zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2 gestört oder ausgefallen. Hinweis: Diese Störung führt zu einem nicht quittierbaren STOP A.

<p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Abhilfe:</p> <ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. 	
F30656	SI P2: Parameter Prozessor 2 fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Beim Zugriff auf die Safety Integrated Parameter für Prozessor 2 im nichtflüchtigen Speicher ist ein Fehler aufgetreten. Hinweis: Diese Störung führt zu einem quittierbaren STOP A. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 129: Safety-Parameter für Prozessor 2 beschädigt. 131: Interner Softwarefehler auf Prozessor 1. 255: Interner Softwarefehler auf Prozessor 2.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Neue Safety-Inbetriebnahme durchführen. - Speicherkarte oder Control Unit tauschen.
F30659	SI P2: Schreibauftrag für Parameter abgewiesen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Schreibauftrag für einen oder mehrere Safety Integrated Parameter auf Prozessor 2 wurde abgewiesen. Hinweis: Diese Störung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 10: Es wurde versucht, die Funktion STO freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden kann. 15: Es wurde versucht, die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden können. 16: Es wurde versucht, die PROFIsafe-Kommunikation freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden kann. 18: Es wurde versucht, die Funktion PROFIsafe für Basic Functions freizugeben, obwohl diese nicht unterstützt werden kann. 20: Es wurde versucht, die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen über integrierte F-DI und gleichzeitig STO über Klemmen freizugeben, obwohl diese nicht gleichzeitig unterstützt werden können. Siehe auch: r9771 (SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 1)), r9871 (SI Gemeinsame Funktionen (Prozessor 2))
Abhilfe:	<p>Zu Störwert = 10, 15, 16, 18:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prüfen, ob Störungen im Safety-Funktionsabgleich vorliegen (F01655, F30655) und gegebenenfalls Diagnose bei den betreffenden Störungen durchführen. - Control Unit einsetzen, das die gewünschte Funktion unterstützt. <p>Hinweis: STO: Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment)</p>
F30662	Fehler in interner Kommunikation
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Ein Fehler in der baugruppeninternen Kommunikation ist aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

F30664	Fehler in der Hochlaufphase
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Ein Fehler in der Hochlaufphase ist aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
F30665	SI P2: System ist defekt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde ein Defekt im System vor dem letzten oder im aktuellen Hochlauf erkannt. Gegebenenfalls wurde ein neuer Hochlauf (Reset) durchgeführt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 200000 hex, 400000 hex: - Fehler im aktuellen Hochlauf/Betrieb. Weitere Werte: - Defekt vor dem letzten Hochlauf im System.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren. Zu Störwert = 400000 hex: - Stellen Sie sicher, dass die Control Unit mit dem Power Module verbunden ist.
A30666 (F)	SI Motion P2: Statisches 1-Signal am F-DI für sichere Quittierung
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es steht an dem in p10106 parametrisierten F-DI länger als 10 Sekunden ein logisches 1-Signal an. Wenn am F-DI für sichere Quittierung keine Quittierung durchgeführt wird, muss statisch ein logisches 0-Signal anliegen. Hierdurch wird eine unbeabsichtigte sichere Quittierung (bzw. das Signal "Internal Event Acknowledge") vermieden, wenn ein Drahtbruch auftritt oder einer der beiden Digitaleingänge prellt.
Abhilfe:	Den fehlersicheren Digitaleingang (F-DI) auf logisches 0-Signal setzen (p10106). Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT
F30680	SI Motion P2: Prüfsummenfehler sichere Überwachungen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die von Prozessor 2 errechnete und in r9398 eingetragene Ist-Prüfsumme über die sicherheitsrelevanten Parameter stimmt nicht mit der bei der letzten Maschinenabnahme gespeicherten Soll-Prüfsumme in p9399 überein. Es wurden sicherheitsrelevante Parameter geändert oder es liegt ein Fehler vor. Hinweis: Diese Störung führt zu einem quittierbaren STOP A.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

0: Prüfsummenfehler bei SI-Parametern für Bewegungsüberwachung.

1: Prüfsummenfehler bei SI-Parametern für Komponentenzuordnung.

Abhilfe:

- Sicherheitsrelevante Parameter überprüfen und gegebenenfalls korrigieren.
- Soll-Prüfsumme auf Ist-Prüfsumme setzen.
- Funktion "RAM nach ROM kopieren" ausführen.
- POWER ON durchführen, falls Safety-Parameter geändert wurden, die POWER ON benötigen.
- Abnahmetest durchführen.

F30681**SI Motion P2: Parameterwert falsch****Meldungswert:**

Parameter: %1, Zusatzinformation: %2

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

AUS2

Quittierung:

SOFORT (POWER ON)

Ursache:

Der Parameter kann mit diesem Wert nicht parametrisiert werden.

Hinweis:

Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

yyyyxxx dez: yyyy = Zusatzinformation, xxx = Parameter

yyyy = 0:

Keine weiteren Informationen vorhanden.

xxxx = 9301:

Funktion "n < nx Hysterese und Filterung" (p9301.16) ist in Kombination mit der Funktion "Erweiterte Funktionen ohne Anwahl" (p9801.5) nicht erlaubt.

xxxx = 9385:

Bei Safety ohne Geber und Synchronmotor muss p9385 = 4 eingestellt sein.

Abhilfe:

Den Parameterwert korrigieren.

Hinweis:

Bei unterschiedlichen Werten in den beiden Überwachungskanälen die Kopierfunktion für SI-Parameter auf dem Antrieb starten (p9700 = 57 hex).

F30682**SI Motion P2: Überwachungsfunktion nicht unterstützt****Meldungswert:**

%1

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

AUS2

Quittierung:

SOFORT (POWER ON)

Ursache:

Die in p9301, p9501, p9601 oder p9801 freigegebene Überwachungsfunktion wird in dieser Firmware-Version nicht unterstützt.

Hinweis:

Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

1: Überwachungsfunktion SLP nicht unterstützt (p9301.1).

2: Überwachungsfunktion SCA nicht unterstützt (p9301.7 und p9301.8 ... 15).

3: Überwachungsfunktion SLS-Override nicht unterstützt (p9301.5).

4: Überwachungsfunktion externe ESR-Aktivierung nicht unterstützt (p9301.4).

5: Überwachungsfunktion F-DI in PROFSafe nicht unterstützt (p9301.30).

6: Freigabe Istwertsynchronisation nicht unterstützt (p9301.3).

9: Überwachungsfunktion durch Firmware nicht unterstützt oder Freigabebit nicht verwendet.

24: Überwachungsfunktion SDI nicht unterstützt.

Abhilfe:

Betroffene Überwachungsfunktion abwählen.

Hinweis:

SCA: Safe Cam (Sicherer Nocken)

SLP: Safely-Limited Position (Sicher begrenzte Position)

SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit)

SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung)

Siehe auch: p9301, p9501, p9601, p9801, r9871

F30683	SI Motion P2: SLS-Freigabe fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	In p9301 ist die sichere Funktion "SLS" nicht freigegeben, obwohl andere sichere Überwachungen freigegeben sind. Hinweis: Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion.
Abhilfe:	Die Funktion "SLS" freigeben (p9301.0) und POWER ON durchführen. Hinweis: Vor dem POWER ON Änderungen speichern (RAM nach ROM kopieren). SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) Siehe auch: p9301 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 2))
F30692	SI Motion P2: Parameterwert falsch geberlos
Meldungswert:	Parameter: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Parameter kann bei geberlosen Bewegungsüberwachungsfunktionen nicht mit diesem Wert parametrier werden. Hinweis: Diese Meldung führt zu keiner Safety-Stopreaktion. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Parameternummer mit dem falschen Wert. Siehe auch: p9301 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 2))
Abhilfe:	Den im Störwert angegebenen Parameter korrigieren. Siehe auch: p9301 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 2)), p9501 (SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Prozessor 1))
A30693 (F)	SI P2: Safety-Parametrierung geändert POWER ON erforderlich
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurden Safety-Parameter geändert, die erst nach einem POWER ON wirksam werden. Achtung: Alle geänderten Parameter der sicheren Bewegungsüberwachungsfunktionen werden erst nach einem POWER ON wirksam. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Parameternummer des Safety-Parameters, aufgrund dessen Änderung ein POWER ON notwendig ist.
Abhilfe:	- Funktion "RAM nach ROM kopieren" ausführen. - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	POWER ON
C30700	SI Motion P2: STOP A ausgelöst
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Antrieb wird über STOP A stillgesetzt (Impulslöschung über den Safety-Abschaltpfad von Prozessor 1). Mögliche Ursachen: - Stopanforderung von Prozessor 1. - Impulse nicht gelöscht nach Teststop-Anwahl. - Folgereaktion der Meldung C30706 "SI Motion P2: SAM/SBR Grenze überschritten".

- Abhilfe:**
- Folgereaktion der Meldung C30714 "SI Motion P2: Sicher begrenzte Geschwindigkeit überschritten".
 - Folgereaktion der Meldung C30701 "SI Motion P2: STOP B ausgelöst".
 - Störungsursache auf dem Überwachungskanal von Prozessor 1 beheben.
 - Abschaltpfad von Prozessor 2 überprüfen.
 - Diagnose bei der anstehenden Meldung C30706 durchführen.
 - Diagnose bei der anstehenden Meldung C30714 durchführen.
 - Diagnose bei der anstehenden Meldung C30701 durchführen.
 - Power Module tauschen.
 - Control Unit tauschen.
- Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden.
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
 SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)
 SBR: Safe Brake Ramp (Sichere Bremsrampenüberwachung)

C30701 SI Motion P2: STOP B ausgelöst

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** KEINE (AUS3)
- Quittierung:** SOFORT (POWER ON)
- Ursache:** Der Antrieb wird über STOP B stillgesetzt (Abbremsen an der AUS3-Rücklauf rampe).
 Als Folge dieser Störung wird nach Unterschreiten der in p9360 parametrisierten Drehzahlsschwelle die Meldung C30700 "STOP A ausgelöst" ausgegeben.
 Mögliche Ursachen:
- Stopanforderung von Prozessor 1.
 - Folgereaktion der Meldung C30714 "SI Motion P2: Sicher begrenzte Geschwindigkeit überschritten".
 - Folgereaktion der Meldung C30711 "SI Motion P2: Defekt in einem Überwachungskanal".
 - Folgereaktion der Meldung C30707 "SI Motion P2: Toleranz für Sicheren Betriebsshalt überschritten".
- Abhilfe:**
- Störungsursache auf dem Überwachungskanal von Prozessor 1 beheben.
 - Diagnose bei der anstehenden Meldung C30714 durchführen.
 - Diagnose bei der anstehenden Meldung C30711 durchführen.
 - Diagnose bei der anstehenden Meldung C30707 durchführen.
- Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden.
 Hinweis:
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)

C30706 SI Motion P2: SAM/SBR Grenze überschritten

- Meldungswert:** -
- Antriebsobjekt:** Alle Objekte
- Reaktion:** KEINE
- Quittierung:** SOFORT (POWER ON)
- Ursache:** Bewegungsüberwachungsfunktionen mit eingestellter Überwachung auf Beschleunigung (SAM, p9306 = 3):
 - Nach dem Einleiten von STOP B (SS1) hat die Geschwindigkeit die eingestellte Toleranz überschritten.
 Bewegungsüberwachungsfunktionen mit eingestellter Bremsrampenüberwachung (SBR, p9306 = 1):
 - Nach dem Einleiten von STOP B (SS1) oder SLS-Umschaltung auf die niedrigere Geschwindigkeitsstufe hat die Geschwindigkeit die eingestellte Toleranz überschritten.
 Der Antrieb wird durch die Meldung C30700 "SI Motion P2: STOP A ausgelöst" stillgesetzt.
- Abhilfe:** Das Bremsverhalten überprüfen und gegebenenfalls die Parametrierung der Funktion "SAM" bzw. "SBR" anpassen.
 Diese Meldung kann ohne POWER ON wie folgt quittiert werden:
- Antriebsintegrierte Bewegungsüberwachungen: Über F-DI oder PROFIsafe.
- Hinweis:
 F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)
 SAM: Safe Acceleration Monitor (Sichere Überwachung auf Beschleunigung)
 SBR: Safe Brake Ramp (Sichere Bremsrampenüberwachung)
 SI: Safety Integrated
- Siehe auch: p9348 (SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Prozessor 2)), p9381 (SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Prozessor 2)), p9382 (SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Prozessor 2)), p9383 (SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Prozessor 2)), p9548 (SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Prozessor 1))

C30711	SI Motion P2: Defekt in einem Überwachungskanal
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Der Antrieb hat beim kreuzweisen Vergleich der beiden Überwachungskanäle einen Unterschied zwischen Eingangsdaten oder Ergebnissen der Überwachungen festgestellt und STOP F ausgelöst. Eine der Überwachungen funktioniert nicht mehr zuverlässig, d. h. es ist kein sicherer Betrieb mehr möglich.</p> <p>Ist mindestens eine Überwachungsfunktion aktiv, so wird die Meldung C30701 "SI Motion: STOP B ausgelöst" ausgegeben.</p> <p>Die nachfolgend beschriebenen Meldungswerte können auch in folgenden Fällen auftreten, falls die explizit genannte Ursache nicht zutrifft:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Fehlerhafte Synchronisation zwischen Prozessor 1 und Prozessor 2. <p>Meldungswert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>0 ... 999:</p> <p>Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zu dieser Meldung geführt hat.</p> <p>Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Safety-Meldung C01711 beschrieben.</p> <p>1000: Kontrolltimer abgelaufen. Es sind zu viele Signalveränderungen an den F-DI aufgetreten.</p> <p>1001: Initialisierungsfehler des Kontrolltimers.</p> <p>1011: Abnahmeteststatus zwischen den Überwachungskanälen unterschiedlich.</p> <p>1020: Ausfall der zyklischen Kommunikation zwischen den Überwachungskanälen.</p> <p>1040: Impulse bei aktiven geberlosen Überwachungsfunktionen gelöscht.</p> <p>1041: Strombetrag zu gering (geberlos).</p> <p>1042: Plausibilitätsfehler Strom/Spannung.</p> <p>1043: Zu viele Beschleunigungsvorgänge.</p> <p>1044: Plausibilitätsfehler Stromistwerte.</p> <p>6000 ... 6166:</p> <p>PROFIsafe-Meldungswerte (PROFIsafe-Treiber für PROFIBUS DP V1/V2 und PROFINet).</p> <p>Bei diesen Störwerten werden Failsafe-Ansteuersignale (Failsafe Values) an die Sicherheitsfunktionen übertragen.</p> <p>Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Safety-Störung F01611 beschrieben.</p> <p>Siehe auch: r9725 (SI Motion Diagnose STOP F)</p>
Abhilfe:	<p>Zu Meldungswert = 1040:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Geberlose Überwachungsfunktionen abwählen, STO an- und abwählen. - Mit aktiver Überwachungsfunktion "SLS" Impulsfreigabe innerhalb von 5 s nach STO-Abwahl erteilen. <p>Zu Meldungswert = 6000 ... 6999:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Safety-Störung F01611 beschrieben. <p>Zu weiteren Meldungswerten:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Bedeutung der einzelnen Meldungswerte ist in der Safety-Meldung C01711 beschrieben. <p>Hinweis:</p> <p>Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden.</p>
C30712	SI Motion P2: Defekt bei F-IO-Verarbeitung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Der Antrieb hat beim kreuzweisen Vergleich der beiden Überwachungskanäle einen Unterschied zwischen Parametern oder Ergebnissen der F-IO-Verarbeitung festgestellt und STOP F ausgelöst. Eine der Überwachungen funktioniert nicht mehr zuverlässig, d. h. es ist kein sicherer Betrieb mehr möglich.</p> <p>Die Safety-Meldung C30711 mit Meldungswert 0 wird wegen der Auslösung eines STOP F zusätzlich angezeigt.</p> <p>Ist mindestens eine Überwachungsfunktion aktiv, so wird die Safety-Meldung C30701 "SI Motion: STOP B ausgelöst" ausgegeben.</p> <p>Meldungswert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>Nummer des kreuzweise verglichenen Datums, das zu dieser Meldung geführt hat.</p> <p>Beschreibung der Meldungswerte siehe Safety-Meldung C01712.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung in den betroffenen Parametern kontrollieren und gegebenenfalls korrigieren. - Gleichheit durch Kopieren der SI-Daten auf Prozessor 2 sicherstellen und danach einen Abnahmetest durchführen. <p>Hinweis:</p> <p>Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden.</p>

C30714	SI Motion P2: Sicher begrenzte Geschwindigkeit überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Der Antrieb hat sich schneller bewegt als durch den Geschwindigkeitsgrenzwert (p9331) vorgegeben. Der Antrieb wird durch die projektierte Stopreaktion stillgesetzt (p9363). Meldungswert (r2124, dezimal interpretieren): 100: SLS1 überschritten. 200: SLS2 überschritten. 300: SLS3 überschritten. 400: SLS4 überschritten.
Abhilfe:	- Fahrprogramm auf der Steuerung überprüfen. - Grenzen für die Funktion "SLS" überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p9331). Hinweis: Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden. SLS: Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit) Siehe auch: p9331 (SI Motion SLS Grenzwerte (Prozessor 2)), p9363 (SI Motion SLS Stopreaktion (Prozessor 2))
C30716	SI Motion P2: Toleranz für sichere Bewegungsrichtung überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Es wurde die Toleranz bei der Funktion "Sichere Bewegungsrichtung" überschritten. Der Antrieb wird durch die projektierte Stopreaktion stillgesetzt (p9366). Meldungswert (r9749, dezimal interpretieren): 0: Die Toleranz für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung positiv" überschritten. 1: Die Toleranz für die Funktion "Sichere Bewegungsrichtung negativ" überschritten.
Abhilfe:	- Fahrprogramm auf der Steuerung überprüfen. - Toleranz für die Funktion "SDI" überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p9364). Diese Meldung kann wie folgt quittiert werden: - Funktion "SDI" abwählen und wieder anwählen. - Sichere Quittierung über F-DI oder PROFIsafe durchführen. Hinweis: SDI: Safe Direction (Sichere Bewegungsrichtung) SI: Safety Integrated Siehe auch: p9364 (SI Motion SDI Toleranz (Prozessor 2)), p9365 (SI Motion SDI Verzögerungszeit (Prozessor 2)), p9366 (SI Motion SDI Stopreaktion (Prozessor 2))
C30770	SI Motion P2: Diskrepanzfehler der fehlersicheren Eingänge
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI) weisen länger als in p10002/p10102 parametrisiert einen unterschiedlichen Zustand auf. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Diskrepanzfehler bei F-DI 0 Bit 1: Diskrepanzfehler bei F-DI 1 ... Hinweis: Treten mehrere Diskrepanzfehler aufeinanderfolgend auf, so wird diese Störung nur für den zuerst aufgetretenen Fehler gemeldet.

Abhilfe:	<p>- Verdrahtung der F-DI überprüfen (Kontaktprobleme). Hinweis: Diese Meldung kann über F-DI oder PROFIsafe quittiert werden. Diskrepanzfehler eines F-DI können nur vollständig quittiert werden, wenn nach dem Beseitigen der Fehlerursache eine sichere Quittierung durchgeführt wurde (p10006 oder Quittierung über PROFIsafe). Solange die sichere Quittierung nicht durchgeführt wurde, verharrt der entsprechende F-DI intern im sicheren Zustand. Bei zyklischen Schaltvorgängen am F-DI muss die Diskrepanzzeit eventuell an die Schaltfrequenz angepasst werden. Entspricht die Periodendauer eines zyklischen Schaltimpulses des zweifachen Wertes von p10002, so sind folgende Formeln zu prüfen: - $p10002 < (tp/2) - td$ (Diskrepanzzeit muss kleiner als halbe Periodendauer abzüglich realer Diskrepanzzeit sein) - $p10002 \geq p9500$ (Diskrepanzzeit muss mindestens p9500 betragen) - $p10002 > td$ (Diskrepanzzeit muss größer als die real auftretbare Schalt-Diskrepanzzeit sein) td = Mögliche reale Diskrepanzzeit in ms, die bei einem Schaltvorgang auftreten kann. Diese muss mindestens 1 SI-Überwachungstakt sein (siehe p9500). tp = Periodendauer eines Schaltvorganges in ms. Bei aktiver Entprellung p10017 wird die Diskrepanzzeit direkt durch die Entprellzeit vorgegeben. Entspricht die Periodendauer eines zyklischen Schaltimpulses der zweifachen Entprellzeit, so sind folgende Formeln zu prüfen: - $p10002 < p10017 + 1 \text{ ms} - td$ - $p10002 > td$ - $p10002 \geq p9500$ Beispiel: Bei 12 ms SI-Überwachungstakt und 110 ms Schaltfrequenz ($p10017 = 0$) darf die Diskrepanzzeit maximal folgendermaßen eingestellt werden: $p10002 \leq (110/2 \text{ ms}) - 12 \text{ ms} = 43 \text{ ms}$ Es ergibt sich gerundet $p10002 \leq 36 \text{ ms}$ (da die Diskrepanzzeit auf ganze SI-Überwachungstakte gerundet übernommen wird, muss auf einen ganzen SI-Überwachungstakt abgerundet werden, falls das Ergebnis kein Vielfaches eines SI-Überwachungstaktes ist). Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang)</p>
-----------------	--

A30772	SI Motion P2: Teststop fehlersichere Eingänge/Ausgänge aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Teststop für die fehlersicheren Digitaleingänge (F-DI) und/oder fehlersicheren Digitalausgänge (F-DO) wird gerade durchgeführt. Hinweis: F-DI: Failsafe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang) F-DO: Failsafe Digital Output (Fehlersicherer Digitalausgang)
Abhilfe:	Die Warnung verschwindet automatisch nach erfolgreichem Beenden oder Abbruch (Fehlerfall) des Teststops.

F30773	SI Motion P2: Teststop fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Beim Teststop der fehlersicheren Ausgänge ist auf der P2-Seite ein Fehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): RRRVWXYZ hex: R: Reserviert. V: Ist-Zustand des betroffenen DO Kanals (vgl. X) auf dem P1 (entspricht aus HW zurückgelesenen Zuständen, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, usw.). W: Erforderlicher Zustand des betroffenen DO Kanals (vgl. X, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, usw.). X: Betroffene DO Kanäle, die einen Fehler zeigen (Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, usw.). Y: Fehlergrund des Testop-Fehlers. Z: Zustand des Teststops, in dem der Fehler aufgetreten ist.

Y: Fehlergrund des Teststops

Y = 1: P2-Seite im falschen Teststop Zustand (interner Fehler).

Y = 2: Erwartete Zustände der/des DOs wurden nicht erfüllt (CU240D-2: Readback über DI 5 / CU250S-2: Readback über DI 6).

Y = 3: Fehlerhafter Timerzustand auf P2-Seite (interner Fehler).

Y = 4: Erwartete Zustände der/des Diag-DOs wurden nicht erfüllt (CU240D-2: interner Readback auf P1-Kanal / CU250S-2: Readback über DI 6).

Y = 5: Erwartete Zustände der/des zweiten Diag-DOs wurden nicht erfüllt (CU240D-2: interner Readback auf P2-Kanal).

Je nach Fehlergrund (2, 4 oder 5) zeigen X und V den DI bzw. den Diag-DO Zustand an.

Bei mehreren Teststopfehlern wird der zuerst aufgetretene angezeigt.

Z: Teststop Zustand und damit verbundene Testaktionen

Z = 0 ... 3: Synchronisierungsphase des Teststops zwischen P1 und P2 keine Schalthandlungen

Z = 4: DO + OFF und DO - OFF

Z = 5: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 6: DO + ON und DO - ON

Z = 7: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 8: DO + OFF und DO - ON

Z = 9: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 10: DO + ON und DO - OFF

Z = 11: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 12: DO + OFF und DO - OFF

Z = 13: Prüfung Erwartungshaltung

Z = 14: Teststop Ende

Diag Erwartungshaltungen tabellarisch:

Teststop Zustand: Erwartungshaltung Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: 0/-/-1

7: 0/-/-0

9: 0/-/-0

11: 1/-/-1

13: 0/-/-1

Zweiter Diag Erwartungshaltungen tabellarisch:

Teststop Zustand: Erwartungshaltung Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/-/-1

7: -/-/-0

9: -/-/-1

11: -/-/-0

13: -/-/-1

DI Erwartungshaltungen tabellarisch:

Teststop Zustand: Erwartungshaltung Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/1/1/-

7: -/0/0/-

9: -/0/1/-

11: -/0/1/-

13: -/1/1/-

Beispiel:

Es wird Störung F01773 (P1) mit Störwert = 0001_0127 und Störung F30773 (P2) mit Störwert = 0000_0127 gemeldet.

Dies bedeutet, dass im Zustand 7 (Z = 7) nach dem Schalten des DO-0 (X = 1) auf ON/ON der Zustand des externen Rücklesesignals nicht korrekt gesetzt wurde (Y = 2).

Störwert 0001_0127 gibt hierbei an, dass 0 erwartet wurde (W = 0) und 1 (V = 1) aus der Hardware zurückgelesen wurde.

Störwert 0000_0127 auf dem P2 gibt hierbei die Erwartungshaltung an.

W und V sind bei Störung F30773 immer identisch und zeigen mit 0 an, dass 0 am Rückleseingang erwartet wurde, dies jedoch nicht auf dem anderen Kanal (P2) vorhanden war.

Abhilfe:

Verdrahtung der F-DOs überprüfen und den Teststop erneut starten.

Hinweis:

Die Störung wird zurückgenommen, wenn der Teststop erfolgreich durchgeführt wird.

Bei mehreren Teststop-Fehlern wird der zuerst aufgetretene angezeigt.

Nach Neustart des Teststops wird gegebenenfalls der nächste bereits vorhandene Teststop-Fehler gemeldet.

C30798 SI Motion P2: Teststop läuft

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Der Teststop ist aktiv.
Abhilfe: Keine notwendig.
Die Meldung wird mit Beenden des Teststops zurückgenommen.

C30799 SI Motion P2: Abnahmetestmodus aktiv

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Der Abnahmetestmodus ist aktiv.
Abhilfe: Keine notwendig.
Die Meldung wird mit Verlassen des Abnahmetestmodus zurückgenommen.

N30800 (F) Leistungsteil: Sammelmeldung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Leistungsteil hat mindestens einen Fehler erkannt.
Abhilfe: Auswertung der weiteren aktuell anstehenden Meldungen durchführen.
Reaktion bei F: AUS2
Quittierung bei F: SOFORT

F30801 Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Lebenszeichen fehlt

Meldungswert: Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Leistungsteil ist fehlerhaft.
Eventuell ist die Rechenzeitbelastung zu groß.
Fehlerursache:
10 (= 0A hex):
Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- Nicht benötigte DRIVE-CLiQ-Komponenten entfernen.
- Nicht benötigte Funktionen abwählen.
- Gegebenenfalls die Abtastzeiten erhöhen (p0112, p0115).
- Betroffene Komponente tauschen.

F30802 Leistungsteil: Zeitscheibenüberlauf

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es ist ein Zeitscheibenüberlauf aufgetreten.
Abhilfe:

- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
- Firmware auf neuere Version hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.

F30804 (N, A) Leistungsteil: CRC

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist ein CRC-Fehler beim Leistungsteil aufgetreten.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F30805 Leistungsteil: Prüfsumme EPROM nicht korrekt

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Interne Parameterdaten sind beschädigt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 01: EEPROM-Zugriff fehlerhaft. 02: Anzahl der Blöcke im EEPROM zu groß.
Abhilfe:	Baugruppe austauschen.

F30809 Leistungsteil: Schaltinformation ungültig

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Für 3P-Steuersatz gilt: Das letzte Schaltzustandswort im Sollwerttelegramm wird an der Endekennung erkannt. Eine solche Endekennung wurde nicht gefunden.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

A30810 (F) Leistungsteil: Watchdog Timer

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Im Hochlauf wurde erkannt, dass die Ursache für den vorherigen Reset ein SAC-Watchdog-Timer-Überlauf war.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS2)
Quittierung bei F:	SOFORT

F30820	Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Telegramm fehlerhaft
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Leistungsteil ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines. 8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
F30835	Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Leistungsteil ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron. Fehlerursache: 33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen. 34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms. 64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- POWER ON durchführen. - Betroffene Komponente austauschen. Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F30836	Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Sendefehler bei DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Leistungsteil ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
F30837	Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
A30840	Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es ist ein DRIVE-CLiQ-Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.

7 (= 07 hex):
Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.

8 (= 08 hex):
Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.

9 (= 09 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.

10 (= 0A hex):
Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.

11 (= 0B hex):
Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.

16 (= 10 hex):
Das empfangene Telegramm ist zu früh.

32 (= 20 hex):
Fehler im Header des Telegramms.

33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.

35 (= 23 hex):
Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.

64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

65 (= 41 hex):
Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.

66 (= 42 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.

67 (= 43 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.

Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F30845 Leistungsteil DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Leistungsteil ist fehlerhaft.
Fehlerursache:
11 (= 0B hex):
Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe: POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F30850 Leistungsteil: Softwarefehler intern

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)

Quittierung: POWER ON

Ursache: Es ist ein interner Softwarefehler im Leistungsteil aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Leistungsteil tauschen.
- Gegebenenfalls Firmware im Leistungsteil hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.

F30851	Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Leistungsteil zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	Firmware der betroffenen Komponente hochrücken.
A30853	Leistungsteil: Lebenszeichenfehler zyklische Daten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das Leistungsteil hat erkannt, dass die zyklischen Sollwerttelegramme der Control Unit nicht pünktlich aktualisiert wurden. Es sind innerhalb des in p7788 eingestellten Fensters mindestens zwei Lebenszeichenfehler aufgetreten.
Abhilfe:	- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Die Größe des Fensters zur Überwachung reduzieren (p7788).
F30860	Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Leistungsteil zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. 17 (= 11 hex): CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh. 18 (= 12 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 19 (= 13 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 20 (= 14 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

21 (= 15 hex):
Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.
22 (= 16 hex):
Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh.
25 (= 19 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F30875 Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.
Fehlerursache:
9 (= 09 hex):
Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

F30885 Leistungsteil CU DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen Leistungsteil zur Control Unit ist fehlerhaft.
Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.
Fehlerursache:
26 (= 1A hex):
Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.
33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
98 (= 62 hex):
Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen.
- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F30886	Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Leistungsteil zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
F30887	Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Leistungsteil) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 96 (= 60 hex): Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen. 97 (= 61 hex): Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
F30895	Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Kommunikation zum Leistungsteil gestört.
Abhilfe:	POWER ON durchführen. Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F30895 Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Leistungsteil zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen. Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F30896 Leistungsteil DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent

Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Leistungsteil) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentennummer.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen. - Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden. - Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).

F30899 (N, A) Leistungsteil: Unbekannte Störung

Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Auf dem Leistungsteil ist eine Störung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nummer der Störung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Störung nachgelesen werden.
Abhilfe:	- Firmware auf dem Leistungsteil gegen eine ältere Firmware tauschen (r0128). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F30903 Leistungsteil: I2C-Bus Fehler aufgetreten

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	Vector: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP2) Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT

Ursache: Die Kommunikation mit einem EEPROM oder A/D-Wandler ist gestört.
Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
80000000 hex:
- Softwarefehler intern.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Baugruppenfehler.

Abhilfe: Zu Störwert = 80000000 hex:
- Firmware auf neuere Version hochrüsten.
Zu Störwert = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Baugruppe austauschen.

F30907 Leistungsteil: FPGA-Konfiguration fehlgeschlagen

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es ist ein interner Softwarefehler bei der Initialisierung innerhalb des Leistungsteils aufgetreten.
Abhilfe: - Gegebenenfalls Firmware im Leistungsteil hochrüsten.
- Leistungsteil tauschen.
- Hotline kontaktieren.

A30920 (F) Fehler Temperatursensor

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_V, CU250S_V_CAN, CU250S_V_DP, CU250S_V_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
1: Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 2120 Ohm).
2: Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Abhilfe: - Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen.
- Sensor austauschen.
Reaktion bei F: Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP2)
Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F: SOFORT

A30920 (F) Leistungsteil: Fehler Temperatursensor

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
1: Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm).
2: Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm).
Hinweis:
Ein Temperaturfühler wird an folgende Klemmen angeschlossen:
- Bauform "Booksize": X21.1/.2 bzw. X22.1/.2
- Bauform "Chassis": X41.4/.3
Informationen zu Temperatursensoren sind beispielsweise in folgender Literatur zu finden:
SINAMICS S120 Funktionshandbuch Antriebsfunktionen
Abhilfe: - Sensor auf korrekten Anschluss überprüfen.
- Sensor austauschen.
Reaktion bei F: Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP2)
Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F: SOFORT

F30950	Leistungsteil: Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Informationen über die Fehlerquelle. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Gegebenenfalls die Firmware im Leistungsteil auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
A30999 (F, N)	Leistungsteil: Unbekannte Warnung
Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Auf dem Leistungsteil ist eine Warnung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer der Warnung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Warnung nachgelesen werden.
Abhilfe:	- Firmware auf dem Leistungsteil gegen eine ältere Firmware tauschen (r0128). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei F:	Vector: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP2) Servo: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F31100 (N, A)	Geber 1: Nullmarkenabstand fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Der gemessene Nullmarkenabstand entspricht nicht dem parametrisierten Nullmarkenabstand. Bei abstandscodierten Gebern wird der Nullmarkenabstand aus paarweise erkannten Nullmarken ermittelt. Daraus ergibt sich, dass eine fehlende Nullmarke abhängig von der Paarbildung zu keiner Störung führen kann und auch keine Auswirkung im System hat. Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Letzter gemessener Nullmarkenabstand in Inkrementen (4 Inkremente = 1 Geberstrich). Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung bei der Erfassung des Nullmarkenabstandes. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken). - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425). - Bei Meldung oberhalb einer Drehzahlschwelle gegebenenfalls die Filterzeit reduzieren (p0438). - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE

Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F31101 (N, A) Geber 1: Nullmarke ausgefallen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Der 1.5-fache parametrisierte Nullmarkenabstand wurde überschritten.
 Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Anzahl der Inkremente nach POWER ON oder seit der letzten erfassten Nullmarke (4 Inkremente = 1 Geberstrich).
 Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken).
- Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0425).
- Bei Meldung oberhalb einer Drehzahlschwelle gegebenenfalls die Filterzeit reduzieren (p0438).
- Wenn p0437.1 aktiv ist dann p4686 überprüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F31103 (N, A) Geber 1: Amplitudenfehler Spur R

Meldungswert: Spur R: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die Amplitude des Nullmarkensignals (Spur R) bei Geber 1 liegt nicht im Toleranzband.
 Der Fehler kann durch Überschreiten des unipolaren Spannungspegels (RP/RN) oder bei Unterschreitung der differenziellen Amplitude ausgelöst werden.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 yyyxxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signalpegel der Spur R (16 Bit mit Vorzeichen)
 Die Auslöseschwellen der unipolaren Signalpegel des Gebers liegen bei < 1400 mV und > 3500 mV.
 Die Auslöseschwelle für den differenziellen Signalpegel des Gebers liegt bei < -1600 mV.
 Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 5333 hex = 21299 dez.
 Hinweis:
 Der Analogwert des Amplitudenfehlers ist nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.
 Der Störwert kann nur zwischen -32768 ... 32767 dez (-770 ... 770 mV) dargestellt werden.
 Die Auswertung des Signalpegels wird nur ausgeführt, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Sensor Module Eigenschaften vorhanden (r0459.31 = 1).
- Überwachung aktiviert (p0437.31 = 1).

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- Drehzahlbereich prüfen, Frequenzgang (Amplitudengang) der Messeinrichtung ist für den Drehzahlbereich eventuell nicht ausreichend.
- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen.
- Steckverbindungen und Kontakte überprüfen.
- Gebertyp prüfen (Geber mit Nullmarke).
- Prüfen, ob die Nullmarke angeschlossen und die Signalleitungen RP und RN nicht verpolt sind.
- Geberleitung tauschen.
- Bei Verschmutzung der Codescheibe oder Alterung der Beleuchtung den Geber tauschen.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F31110 (N, A)	Geber 1: Serielle Kommunikation gestört
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Die Übertragung des seriellen Kommunikationsprotokolls zwischen Geber und Auswertemodul ist fehlerhaft.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0: Alarmbit im Positionsprotokoll.</p> <p>Bit 1: Falscher Ruhepegel auf der Datenleitung.</p> <p>Bit 2: Geber antwortet nicht (liefert innerhalb 50 ms kein Startbit).</p> <p>Bit 3: CRC-Fehler: Die Prüfsumme im Protokoll vom Geber passt nicht zu den Daten.</p> <p>Bit 4: Quittung vom Geber fehlerhaft: Der Geber hat den Auftrag falsch verstanden oder kann ihn nicht ausführen.</p> <p>Bit 5: Interner Fehler im seriellen Treiber: Ein unzulässiger Mode-Befehl wurde angefordert.</p> <p>Bit 6: Timeout beim zyklischen Lesen.</p> <p>Bit 7: Timeout bei der Registerkommunikation.</p> <p>Bit 8: Protokoll ist zu lang (z. B. > 64 Bit).</p> <p>Bit 9: Überlauf des Empfangspuffers.</p> <p>Bit 10: Frameerror beim doppelt Lesen.</p> <p>Bit 11: Parity Fehler.</p> <p>Bit 12: Datenleitungspegel während der Monoflopzeit fehlerhaft.</p> <p>Bit 13: Datenleitung fehlerhaft.</p> <p>Bit 14: Fehler bei der Registerkommunikation.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Bei einem EnDat 2.2-Geber ist die Bedeutung des Störwerts bei F3x135 (x = 1, 2, 3) beschrieben.</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert Bit 0 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Geber defekt. F31111 liefert eventuell weitere Details. <p>Zu Störwert Bit 1 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 2 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 3 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 4 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen, Sensor Module tauschen. <p>Zu Störwert Bit 5 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen, Sensor Module tauschen. <p>Zu Störwert Bit 6 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Firmware-Update beim Sensor Module durchführen. <p>Zu Störwert Bit 7 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 8 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0429.2). <p>Zu Störwert Bit 9 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen, Sensor Module tauschen. <p>Zu Störwert Bit 10 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0429.2, p0449). <p>Zu Störwert Bit 11 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0436). <p>Zu Störwert Bit 12 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0429.6). <p>Zu Störwert Bit 13 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Datenleitung überprüfen. <p>Zu Störwert Bit 14 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31111 (N, A)	Geber 1: Absolutwertgeber Fehler intern
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Das Fehlerwort des Absolutwertgebers lieferte gesetzte Fehlerbits.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>yyyyxxx hex: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Fehlerursache</p> <p>yyyy = 0:</p> <p>Bit 0: Beleuchtung ausgefallen.</p> <p>Bit 1: Signalamplitude zu klein.</p> <p>Bit 2: Positionswert fehlerhaft.</p> <p>Bit 3: Überspannung Gebersversorgung.</p> <p>Bit 4: Unterspannung Gebersversorgung.</p> <p>Bit 5: Überstrom Gebersversorgung.</p> <p>Bit 6: Batteriewechsel erforderlich.</p> <p>yyyy = 1:</p> <p>Bit 0: Signalamplitude außerhalb des Regelbereiches.</p> <p>Bit 1: Fehler Multiturn-Interface.</p> <p>Bit 2: Interner Datenfehler (Singleturn/Multiturn nicht einschrittig).</p> <p>Bit 3: Fehler EEPROM-Interface.</p> <p>Bit 4: SAR-Wandlerfehler.</p> <p>Bit 5: Fehler bei der Registerdatenübertragung.</p> <p>Bit 6: Interner Fehler am Error-Pin erkannt (nErr).</p> <p>Bit 7: Temperaturschwelle über- bzw. unterschritten.</p> <p>Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<p>Bei yyyy = 0:</p> <p>Zu Störwert Bit 0 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 1 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 2 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 3 = 1:</p> <p>Fehlerhafte 5-V-Versorgungsspannung.</p> <p>Bei Verwendung eines SMC: Steckleitung zwischen Geber und SMC überprüfen oder SMC tauschen.</p> <p>Bei Verwendung eines Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 4 = 1:</p> <p>Fehlerhafte 5-V-Versorgungsspannung.</p> <p>Bei Verwendung eines SMC: Steckleitung zwischen Geber und SMC überprüfen oder SMC tauschen.</p> <p>Bei Verwendung eines Motors mit DRIVE-CLiQ: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 5 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 6 = 1:</p> <p>Batteriewechsel erforderlich (nur bei Geber mit Batteriepufferung).</p> <p>Bei yyyy = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31112 (N, A)	Geber 1: Fehlerbit im seriellen Protokoll gesetzt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der Geber sendet über das serielle Protokoll ein gesetztes Fehlerbit.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0: Störungsbit im Positionsprotokoll.</p>

Abhilfe:	Bei Störwert Bit 0 = 1: Bei einem EnDat-Geber liefert F31111 eventuell weitere Details.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31115 (N, A) Geber 1: Amplitudenfehler Spur A oder B ($A^2 + B^2$)

Meldungswert:	Spur A: %1, Spur B: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Amplitude (Wurzel aus $A^2 + B^2$) bei Geber 1 überschreitet die zulässige Toleranz. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur B (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur A (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 170 mV (Frequenzgang des Gebers beachten) und bei > 750 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 5333 hex = 21299 dez. Hinweis zu Sensor Modules für Resolver (z. B. SMC10): Nominal liegen die Signalpegel bei 2900 mV (2.0 Veff). Die Auslöseschwelle liegt bei < 1070 mV und bei > 3582 mV. Ein Signalpegel von 2900 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 6666 hex = 26214 dez. Hinweis bei Verwendung der internen Resolverauswertung (CU250S): Nominal liegen die Signalpegel bei 1300 mV. Die Auslöseschwelle liegt bei < 490 mV und bei > 1616 mV. Ein Signalpegel von 1300 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 2DE6 hex = 11750 dez. Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte). Bei Messsystemen ohne Eigenlagerung gilt: - Justage des Abtastkopfes und Lagerung des Messrades prüfen. Bei Messsystemen mit Eigenlagerung gilt: - Sicherstellen, dass kein axialer Druck auf das Gebergehäuse ausgeübt wird.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31116 (N, A) Geber 1: Amplitudenfehler Überwachung Spur A + B

Meldungswert:	Spur A: %1, Spur B: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Amplitude der gleichgerichteten Gebersignale A und B und die Amplitude aus Wurzel aus $A^2 + B^2$ bei Geber 1 liegt nicht im Toleranzband. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur B (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur A (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 130 mV (Frequenzgang des Gebers beachten) und bei > 955 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert von 5333 hex = 21299 dez.

Hinweis:

Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.
- Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31117 (N, A) Geber 1: Invertierung Signal A/B/R fehlerhaft

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Bei einem Rechteckgeber (bipolar, double ended) ist Signal A*, B* und R* nicht invertiert zu Signal A, B und R. Störwert (r0949, binär interpretieren):

Bit 0 ... 15: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Bit 16: Fehler Spur A.

Bit 17: Fehler Spur B.

Bit 18: Fehler Spur R.

Hinweis:

Bei SMC30 (nur Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 und 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gilt:

Es wird ein Rechteckgeber ohne Spur R verwendet und die Spurüberwachung (p0405.2 = 1) ist aktiviert.

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- Geber/Leitung prüfen.
- Liefert der Geber Signale und dazu invertierte Signale?

Hinweis:

Bei SMC30 (nur Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 und 6SL3055-0AA00-5CA1) gilt:

- Einstellung von p0405 prüfen (p0405.2 = 1 ist nur möglich, wenn der Geber an X520 angeschlossen ist).

Bei einem Rechteckgeber ohne Spur R sind bei Anschluss an X520 (SMC30) bzw. X23 (CUA32, CU310) folgende Brücken einzustellen:

- Pin 10 (Referenzsignal R) <--> Pin 7 (Geberversorgung Masse)

- Pin 11 (Referenzsignal R invertiert) <--> Pin 4 (Geberversorgung)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31118 (N, A) Geber 1: Drehzahldifferenz außerhalb Toleranz

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Bei einem HTL/TTL-Geber hat die Drehzahldifferenz über mehrere Abtastzyklen den Wert in p0492 überschritten. Die Änderung des gegebenenfalls gemittelten Drehzahlwertes wird in der Abtastzeit des Stromreglers überwacht. Geber 1 wird als Motorgeber verwendet und kann als Fehlerreaktion das Umschalten auf geberlosen Betrieb bewirken.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER), p0492 (Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus)

Abhilfe:

- Tachozuleitung auf Unterbrechungen überprüfen.
- Erdung der Tachoschirmung überprüfen.
- Die maximale Drehzahldifferenz je Abtastzyklus eventuell erhöhen (p0492).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F31120 (N, A)	Geber 1: Versorgungsspannung fehlerhaft
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Es wurde ein Fehler bei der Versorgungsspannung für Geber 1 erkannt. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Unterspannung auf der Sense-Leitung. Bit 1: Überstrom bei der Versorgung des Gebers. Bit 2: Überstrom bei der Versorgung des Gebers auf der Leitung Resolvererregung negativ. Bit 3: Überstrom bei der Versorgung des Gebers auf der Leitung Resolvererregung positiv. Bit 4: Die 24-V-Versorgung über das Power Module (PM) ist überlastet. Bit 5: Überstrom am EnDat-Anschluss des Umsetzers. Bit 6: Überspannung am EnDat-Anschluss des Umsetzers. Bit 7: Hardware-Fehler am EnDat-Anschluss des Umsetzers. Hinweis: Ein Verwechseln der Geberleitungen 6FX2002-2EQ00-.... und 6FX2002-2CH00-.... kann zur Zerstörung des Gebers führen, weil die Pins der Betriebsspannung gedreht sind. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	Zu Störwert Bit 0 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Steckverbindungen der Geberleitung überprüfen. - SMC30: Parametrierung prüfen (p0404.22). Zu Störwert Bit 1 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Geber bzw. Geberleitung tauschen. Zu Störwert Bit 2 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Geber bzw. Geberleitung tauschen. Zu Störwert Bit 3 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Geber bzw. Geberleitung tauschen. Zu Störwert Bit 5 = 1: - Messgerät am Umsetzer richtig angeschlossen? - Messgerät bzw. Leitung zum Messgerät tauschen. Zu Störwert Bit 6, 7 = 1: - Defekten EnDat 2.2-Umsetzer tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31121 (N, A)	Geber 1: Groblage fehlerhaft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Bei der Istwerterfassung wurde auf der Baugruppe ein Fehler erkannt. Aufgrund dieses Fehlers muss angenommen werden, dass die Istwerterfassung eine falsche Groblage liefert. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	Den Motor mit DRIVE-CLiQ bzw. das entsprechende Sensor Module tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31122 Geber 1: Interne Versorgungsspannung fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Interne Referenzspannung des ASICs für den Geber 1 ist fehlerhaft. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Referenzspannung fehlerhaft. 2: Interne Unterspannung. 3: Interne Überspannung.
Abhilfe:	Den Motor mit DRIVE-CLiQ bzw. das entsprechende Sensor Module tauschen.

F31123 (N, A) Geber 1: Signalpegel A/B unipolar außerhalb Toleranz

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Der unipolare Pegel (AP/AN oder BP/BN) bei Geber 1 liegt außerhalb der zulässigen Toleranz. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Entweder AP oder AN außerhalb der Toleranz. Bit 16 = 1: Entweder BP oder BN außerhalb der Toleranz. Nominal müssen die unipolaren Signalpegel des Gebers im Bereich 2500 mV +/-500 mV liegen. Die Auslöseschwellen liegen bei < 1700 mV und bei > 3300 mV. Hinweis: Die Auswertung des Signalpegels wird nur ausgeführt, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind: - Sensor Module Eigenschaften vorhanden (r0459.31 = 1). - Überwachung aktiviert (p0437.31 = 1). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung überprüfen. - Steckverbindungen und Kontakte überprüfen. - Kurzschluss einer Signalleitung mit Masse oder Betriebsspannung überprüfen. - Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31125 (N, A) Geber 1: Amplitudenfehler Spur A oder B übersteuert

Meldungswert:	Spur A: %1, Spur B: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Amplitude von Spur A oder B bei Geber 1 überschreitet das zulässige Toleranzband. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur B (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur A (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei > 750 mV. Ebenso führt eine Übersteuerung des A/D-Wandlers zu diesem Fehler. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 5333 hex = 21299 dez. Hinweis zu Sensor Modules für Resolver (z. B. SMC10): Nominal liegen die Signalpegel bei 2900 mV (2.0 Veff). Die Auslöseschwelle liegt bei > 3582 mV. Ein Signalpegel von 2900 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 6666 hex = 26214 dez. Hinweis bei Verwendung der internen Resolverauswertung (CU250S): Nominal liegen die Signalpegel bei 1300 mV. Die Auslöseschwelle liegt bei > 1616 mV. Ein Signalpegel von 1300 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 2DE6 hex = 11750 dez.

	<p>Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<p>- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
<hr/>	
F31126 (N, A)	Geber 1: Amplitude AB zu hoch
Meldungswert:	Amplitude: %1, Winkel: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Die Amplitude (Wurzel aus $A^2 + B^2$ oder $A + B$) bei Geber 1 überschreitet die zulässige Toleranz. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Winkel xxxx = Amplitude, d. h. Wurzel aus $A^2 + B^2$ (16 Bit ohne Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei $(A + B) > 1120$ mV oder Wurzel aus $(A^2 + B^2) > 955$ mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 299A hex = 10650 dez. Der Winkel 0 ... FFFF hex entspricht 0 ... 360 Grad der Feinlage. Null Grad liegt beim negativen Nulldurchgang der Spur B an. Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<p>- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
<hr/>	
F31129 (N, A)	Geber 1: Lagedifferenz Hallsensor/Spur C/D und Spur A/B zu groß
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der Fehler bei der Spur C/D ist größer als $\pm 15^\circ$ mechanisch oder $\pm 60^\circ$ elektrisch bzw. der Fehler bei den Hallsignalen ist größer als $\pm 60^\circ$ elektrisch. Eine Periode der Spur C/D entspricht 360° mechanisch. Eine Periode der Hallsignale entspricht 360° elektrisch. Die Überwachung spricht z. B. an, wenn Hallsensoren als Ersatz für die Spur C/D mit falschem Drehsinn angeschlossen wurden oder zu ungenaue Werte liefern. Nach der Feinsynchronisation durch eine Referenzmarke bzw. 2 Referenzmarken bei abstandscodierten Gebern wird diese Störung nicht mehr ausgelöst, sondern die Warnung A31429. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Bei Spur C/D gilt: Gemessene Abweichung als mechanischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1°). Bei Hallsignalen gilt: Gemessene Abweichung als elektrischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1°). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>

Abhilfe:

- Spur C oder D nicht angeschlossen.
- Drehsinn des eventuell als Ersatz für die Spur C/D angeschlossenen Hallsensors richtigstellen.
- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Justage des Hallsensors prüfen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31130 (N, A) Geber 1: Nullmarke und Lage aus Grobsynchronisation falsch

Meldungswert: Winkelabweichung elektrisch: %1, Winkel mechanisch: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Nach der Initialisierung der Pollage mit Spur C/D, Hallsignalen oder Pollageidentifikation wurde die Nullmarke außerhalb des zulässigen Bereichs erfasst. Bei abstandscodierten Gebern wird die Prüfung nach dem Überfahren von 2 Nullmarken durchgeführt. Die Feinsynchronisation wird nicht durchgeführt.
Bei Initialisierung über Spur C/D (p0404) wird überprüft, ob die Nullmarke in einem Winkelbereich von $\pm 18^\circ$ mechanisch auftritt.

Bei Initialisierung über Hallsensoren (p0404) oder Pollageidentifikation (p1982) wird überprüft, ob die Nullmarke in einem Winkelbereich von $\pm 60^\circ$ elektrisch auftritt.

Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):

yyyyxxxx hex

yyyy: Festgestellte mechanische Nullmarkenposition (nur bei Spur C/D brauchbar).

xxxx: Abweichung der Nullmarke von der erwarteten Position als elektrischer Winkel.

Normierung: $32768 \text{ dez} = 180^\circ$

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- p0431 überprüfen und gegebenenfalls korrigieren (eventuell über p1990 = 1 anstoßen).
- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Bei Hallsensor als Ersatz für Spur C/D den Anschluss kontrollieren.
- Anschluss von Spur C oder Spur D kontrollieren.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31131 (N, A) Geber 1: Abweichung Lage inkrementell/absolut zu groß

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Absolutwertgeber:

Beim zyklischen Lesen der Absolutlage wurde eine zu große Differenz zur inkrementellen Lage festgestellt. Die gelesene Absolutlage wird verworfen.

Grenzwert für die Abweichung:

- EnDat-Geber: Wird vom Geber geliefert und beträgt mindestens 2 Quadranten (z. B. EQ1 1325 > 2 Quadranten, EQN 1325 > 50 Quadranten).

- Andere Geber: 15 Striche = 60 Quadranten.

Inkrementalgeber:

Beim Überfahren des Nullimpulses wurde eine Abweichung der inkrementellen Lage festgestellt.

Bei äquidistanten Nullmarken gilt:

- Die erste überfahrene Nullmarke liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarken müssen den n-fachen Abstand bezogen auf die erste Nullmarke haben.

Bei abstandscodierten Nullmarken gilt:

- Das erste Nullmarkenpaar liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarkenpaare müssen den erwarteten Abstand zum ersten Nullmarkenpaar haben.

	Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Abweichung in Quadranten (1 Strich = 4 Quadranten). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Verschmutzung der Codescheibe oder starke Magnetfelder in der Umgebung prüfen. - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0425). - Bei Meldung oberhalb einer Drehzahlschwelle gegebenenfalls die Filterzeit reduzieren (p0438).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31135	Geber 1: Fehler bei Lagebestimmung
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der Geber liefert bitweise Zustandsinformationen in einem internen Status-/Fehlerwort. Ein Teil dieser Bits führt zur Auslösung dieser Störung. Andere Bits sind Statusanzeigen. Das Status-/Fehlerwort wird im Störwert angezeigt.</p> <p>Hinweis zur Bitbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für DRIVE-CLiQ-Geber, die zweite für EnDat 2.2-Geber.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0: F1 (Safety Statusanzeige). Bit 1: F2 (Safety Statusanzeige). Bit 2: Reserviert (Beleuchtung). Bit 3: Reserviert (Signalamplitude). Bit 4: Reserviert (Positionswert). Bit 5: Reserviert (Überspannung). Bit 6: Reserviert (Unterspannung) / Hardware-Fehler EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserviert (Überstrom) / EnDat-Geber im ungeparkten Zustand abgezogen (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserviert (Batterie) / Überstrom EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserviert / Überspannung EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Beleuchtung (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn Position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Überspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Unterspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Überstrom (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperaturüberschreitung (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn Position 2 (Safety Statusanzeige). Bit 24: Singleturn System (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25: Singleturn Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26: Multiturn Position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27: Multiturn Position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28: Multiturn System (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29: Multiturn Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30: Multiturn Overflow/Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31: Multiturn Batterie (reserviert).</p>

- Abhilfe:**
- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen.
 - Gegebenenfalls den Geber tauschen.
- Hinweis:**
 Ein EnDat 2.2-Geber darf nur im Zustand "Parken" abgezogen und gesteckt werden.
 Falls ein EnDat 2.2-Geber nicht im Zustand "Parken" abgezogen wurde, ist nach Stecken des Gebers zur Fehlerquittierung ein POWER ON (Aus-/Einschalten) notwendig.

F31136 Geber 1: Fehler bei Bestimmung der Multiturn-Information

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Der Geber liefert bitweise Zustandsinformationen in einem internen Status-/Fehlerwort. Ein Teil dieser Bits führt zur Auslösung dieser Störung. Andere Bits sind Statusanzeigen. Das Status-/Fehlerwort wird im Störwert angezeigt.
Hinweis zur Bitbezeichnung:
 Die erste Bezeichnung gilt für DRIVE-CLiQ-Geber, die zweite für EnDat 2.2-Geber.
 Störwert (r0949, binär interpretieren):
 Bit 0: F1 (Safety Statusanzeige).
 Bit 1: F2 (Safety Statusanzeige).
 Bit 2: Reserviert (Beleuchtung).
 Bit 3: Reserviert (Signalamplitude).
 Bit 4: Reserviert (Positionswert).
 Bit 5: Reserviert (Überspannung).
 Bit 6: Reserviert (Unterspannung) / Hardware-Fehler EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 7: Reserviert (Überstrom) / EnDat-Geber im ungeparkten Zustand abgezogen (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 8: Reserviert (Batterie) / Überstrom EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 9: Reserviert / Überspannung EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 11: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 12: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 13: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 14: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 15: Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 16: Beleuchtung (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 18: Singleturn Position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 19: Überspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 20: Unterspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 21: Überstrom (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 22: Temperaturüberschreitung (--> F3x405, x = 1, 2, 3).
 Bit 23: Singleturn Position 2 (Safety Statusanzeige).
 Bit 24: Singleturn System (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 25: Singleturn Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 26: Multiturn Position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 27: Multiturn Position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 28: Multiturn System (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 29: Multiturn Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 30: Multiturn Overflow/Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 31: Multiturn Batterie (reserviert).

- Abhilfe:**
- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen.
 - Gegebenenfalls den Geber tauschen.
- Hinweis:**
 Ein EnDat 2.2-Geber darf nur im Zustand "Parken" abgezogen und gesteckt werden.
 Falls ein EnDat 2.2-Geber nicht im Zustand "Parken" abgezogen wurde, ist nach Stecken des Gebers zur Fehlerquittierung ein POWER ON (Aus-/Einschalten) notwendig.

F31137 Geber 1: Interner Fehler bei Lagebestimmung

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Im DRIVE-CLiQ-Geber ist ein Fehler bei der Lagebestimmung aufgetreten. Störwert (r0949, binär interpretieren): yyxxxxxx hex: yy = Gebervariante, xxxxxx = Bitcodierung der Fehlerursache Bei yy = 08 hex (Bit 27 = 1) gilt die folgende Bitdefinition: Bit 0: Regelbereich der Sendestromregelung verlassen. Bit 1: Amplitudenfehler. Bit 2: Temperatur außerhalb der Schwellen. Bit 3: Synchronisationsfehler Zähler/Interpolator. Bit 4: Konfigurationsfehler. Bit 5: Wandlungszeit des Interpolators unterschritten. Bit 6: Fehler beim Auslesen des Absolutwertes. Bit 7: Extern signalisierter Fehler. Bit 8: F1 (Safety Statusanzeige). Bit 9: F2 (Safety Statusanzeige). Bit 16: Sendestromfehler. Bit 17: Fehler Multiturn-Interface. Bit 18: Interner Datenfehler (Einschrittigkeitsfehler). Bit 19: Fehler EEPROM-Interface. Bit 20: SAR-Wandlerfehler. Bit 21: Fehler interne Registerdatenübertragung. Bit 22: Externer Fehler. Bit 23: Temperaturmeldung. Hinweis: Bei einer hier nicht beschriebenen Gebervariante wenden Sie sich für nähere Informationen zur Bitcodierung an den Hersteller des Gebers.</p>
Abhilfe:	<p>- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen. - Gegebenenfalls den DRIVE-CLiQ-Geber tauschen.</p>

F31138 Geber 1: Interner Fehler bei Bestimmung der Multiturninformation

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Im DRIVE-CLiQ-Geber ist ein Fehler bei der Lagebestimmung aufgetreten. Störwert (r0949, binär interpretieren): yyxxxxxx hex: yy = Gebervariante, xxxxxx = Bitcodierung der Fehlerursache Bei yy = 08 hex (Bit 27 = 1) gilt die folgende Bitdefinition: Bit 0: Regelbereich der Sendestromregelung verlassen. Bit 1: Amplitudenfehler. Bit 2: Temperatur außerhalb der Schwellen. Bit 3: Synchronisationsfehler Zähler/Interpolator. Bit 4: Konfigurationsfehler. Bit 5: Wandlungszeit des Interpolators unterschritten. Bit 6: Fehler beim Auslesen des Absolutwertes. Bit 7: Extern signalisierter Fehler. Bit 8: F1 (Safety Statusanzeige). Bit 9: F2 (Safety Statusanzeige). Bit 16: Sendestromfehler. Bit 17: Fehler Multiturn-Interface. Bit 18: Interner Datenfehler (Einschrittigkeitsfehler). Bit 19: Fehler EEPROM-Interface. Bit 20: SAR-Wandlerfehler. Bit 21: Fehler interne Registerdatenübertragung. Bit 22: Externer Fehler. Bit 23: Temperaturmeldung.</p>

Hinweis:

Bei einer hier nicht beschriebenen Gebervariante wenden Sie sich für nähere Informationen zur Bitcodierung an den Hersteller des Gebers.

Abhilfe:

- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen.
- Gegebenenfalls den DRIVE-CLiQ-Geber tauschen.

F31150 (N, A) Geber 1: Initialisierung fehlerhaft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Eine in p0404 angewählte Funktionalität des Gebers arbeitet fehlerhaft.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Gestörte Funktionalität des Gebers.
 Die Bitbelegung entspricht der von p0404 (z. B. Bit 5 gesetzt: Fehler Spur C/D).
 Siehe auch: p0404 (Geberkonfiguration wirksam), p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- Korrekte Einstellung von p0404 prüfen.
- Verwendeten Gebertyp (inkrementell/absolut) und bei SMCxx Geberleitung prüfen.
- Eventuell weitere Fehlermeldungen beachten, die die Störung im Detail beschreiben.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31151 (N, A) Geber 1: Geberdrehzahl für Initialisierung zu hoch

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die Geberdrehzahl ist während der Initialisierung des Sensor Modules zu hoch.
Abhilfe: Die Drehzahl des Gebers während der Initialisierung entsprechend reduzieren.
 Gegebenenfalls die Überwachung ausschalten (p0437.29).
 Siehe auch: p0437 (Sensor Module Konfiguration erweitert)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31152 (N, A) Geber 1: Maximale Eingangsfrequenz überschritten

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die maximale Eingangsfrequenz der Geberauswertung wurde überschritten.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Aktuelle Eingangsfrequenz in Hz.
 Siehe auch: p0408 (Rotatorischer Geber Strichzahl)

Abhilfe:

- Drehzahl verringern.
- Geber mit kleinerer Strichzahl verwenden (p0408).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31160 (N, A) Geber 1: Analogsensor Kanal A ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des eingestellten Messbereichs (p4673). 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. Zu Störwert = 2: - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4673). Zu Störwert = 3: - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31161 (N, A) Geber 1: Analogsensor Kanal B ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des eingestellten Messbereichs (p4675). 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. Zu Störwert = 2: - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4675). Zu Störwert = 3: - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31163 (N, A) Geber 1: Analogsensor Lagewert überschreitet Grenzwert

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Der Lagewert hat den zulässigen Bereich von -0.5 ... +0.5 überschritten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Lagewert von LVDT-Sensor. 2: Lagewert von Geberkennlinie.
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: - LVDT-Übersetzungsverhältnis überprüfen (p4678). - Anschluss des Referenzsignals an Spur B überprüfen. Zu Störwert = 2: - Koeffizienten der Kennlinie überprüfen (p4663 ... p4666).

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A31400 (F, N) Geber 1: Warnschwelle Nullmarkenabstand fehlerhaft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der gemessene Nullmarkenabstand entspricht nicht dem parametrisierten Nullmarkenabstand.
 Bei abstandscodierten Gebern wird der Nullmarkenabstand aus paarweise erkannten Nullmarken ermittelt. Daraus ergibt sich, dass eine fehlende Nullmarke abhängig von der Paarbildung zu keiner Störung führen kann und auch keine Auswirkung im System hat.
 Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Letzter gemessener Nullmarkenabstand in Inkrementen (4 Inkremente = 1 Geberstrich).
 Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfälschung bei der Erfassung des Nullmarkenabstandes.
Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken).
- Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425).
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.

 Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
 Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A31401 (F, N) Geber 1: Warnschwelle Nullmarke ausgefallen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der 1.5-fache parametrisierte Nullmarkenabstand wurde überschritten.
 Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 Anzahl der Inkremente nach POWER ON oder seit der letzten erfassten Nullmarke (4 Inkremente = 1 Geberstrich).
Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken).
- Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0425).
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.

 Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
 Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

F31405 (N, A) Geber 1: Temperatur in Geberauswertung unzulässig

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Die Geberauswertung bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ hat eine unzulässige Temperatur erkannt.
 Die Fehlerschwelle liegt bei 125 °C.

	Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Gemessene Baugruppentemperatur in 0.1 °C.
Abhilfe:	Die Umgebungstemperatur beim DRIVE-CLiQ-Anschluss des Motors reduzieren.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A31407 (F, N)	Geber 1: Funktionsgrenze erreicht
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Geber hat eine seiner Funktionsgrenzen erreicht. Es wird ein Service empfohlen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Inkrementalsignale 3: Absolutspur 4: Codeanschluss
Abhilfe:	Service durchführen. Gegebenenfalls den Geber austauschen. Hinweis: Die aktuelle Funktionsreserve eines Gebers kann über r4651 angezeigt werden. Siehe auch: p4650 (Geber Funktionsreserve Komponentenummer), r4651 (Geber Funktionsreserve)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31410 (F, N)	Geber 1: Serielle Kommunikation
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Übertragung des seriellen Kommunikationsprotokolls zwischen Geber und Auswertemodul ist fehlerhaft. Warnwert (r2124, binär interpretieren): Bit 0: Alarmbit im Positionsprotokoll. Bit 1: Falscher Ruhepegel auf der Datenleitung. Bit 2: Geber antwortet nicht (liefert innerhalb 50 ms kein Startbit). Bit 3: CRC-Fehler: Die Prüfsumme im Protokoll vom Geber passt nicht zu den Daten. Bit 4: Quittung vom Geber fehlerhaft: Der Geber hat den Auftrag falsch verstanden oder kann ihn nicht ausführen. Bit 5: Interner Fehler im seriellen Treiber: Ein unzulässiger Mode-Befehl wurde angefordert. Bit 6: Timeout beim zyklischen Lesen. Bit 8: Protokoll ist zu lang (z. B. > 64 Bit). Bit 9: Überlauf des Empfangspuffers. Bit 10: Frameerror beim doppelt Lesen. Bit 11: Paritätsfehler. Bit 12: Datenleitungspegel während der Monoflopzeit fehlerhaft.
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31411 (F, N) Geber 1: Absolutwertgeber meldet Warnungen

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das Fehlerwort des Absolutwertgebers enthält gesetzte Warnbits. Warnwert (r2124, binär interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Fehlerursache yyyy = 0: Bit 0: Frequenz überschritten (Drehzahl zu hoch). Bit 1: Temperatur überschritten. Bit 2: Regelreserve Beleuchtung überschritten. Bit 3: Batterie entladen. Bit 4: Referenzpunkt überfahren. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplitude außerhalb des Regelbereiches. Bit 1: Fehler Multiturn-Interface. Bit 2: Interner Datenfehler (Singleturn/Multiturn nicht einschrittig). Bit 3: Fehler EEPROM-Interface. Bit 4: SAR_Wandlerfehler. Bit 5: Fehler bei der Registerdatenübertragung. Bit 6: Interner Fehler am Error-Pin erkannt (nErr). Bit 7: Temperaturschwelle über- bzw. unterschritten. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	Geber tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31412 (F, N) Geber 1: Fehlerbit im seriellen Protokoll gesetzt

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Geber sendet über das serielle Protokoll ein gesetztes Fehlerbit. Warnwert (r2124, binär interpretieren): Bit 0: Störungsbit im Positionsprotokoll. Bit 1: Warnungsbit im Positionsprotokoll.
Abhilfe:	- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31414 (F, N) Geber 1: Amplitudenfehler Spur C oder D (C^2 + D^2)

Meldungswert:	Spur C: %1, Spur D: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE

Ursache:	<p>Die Amplitude ($C^2 + D^2$) der Spur C oder D des Gebers oder aus den Hallsignalen liegt nicht im Toleranzband. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur D (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur C (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 230 mV (Frequenzgang des Gebers beachten) und bei > 750 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert von 5333 hex = 21299 dez. Hinweis: Wenn die Amplitude nicht im Toleranzband liegt, dann kann sie nicht zur Initialisierung der Startposition herangezogen werden.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte). - Hallsensor-Box prüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

N31415 (F, A)	Geber 1: Amplitudenwarnung Spur A oder B ($A^2 + B^2$)
Meldungswert:	Amplitude: %1, Winkel: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Amplitude (Wurzel aus $A^2 + B^2$) bei Geber 1 überschreitet die zulässige Toleranz. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Winkel xxxx = Amplitude, d. h. Wurzel aus $A^2 + B^2$ (16 Bit ohne Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 230 mV (Frequenzgang des Gebers beachten). Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert von 299A hex = 10650 dez. Der Winkel 0 ... FFFF hex entspricht 0 ... 360 Grad der Feinlage. Null Grad liegt beim negativen Nulldurchgang der Spur B an. Hinweis zu Sensor Modules für Resolver (z. B. SMC10): Nominal liegen die Signalpegel bei 2900 mV (2.0 Veff). Die Auslöseschwelle liegt bei < 1414 mV (1.0 Veff). Ein Signalpegel von 2900 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 3333 hex = 13107 dez. Hinweis bei Verwendung der internen Resolverauswertung (CU250S): Nominal liegen die Signalpegel bei 1300 mV. Die Auslöseschwelle liegt bei < 650 mV. Ein Signalpegel von 1300 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 16F3 hex = 5875 dez. Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlbereich prüfen, Frequenzgang (Amplitudengang) der Messeinrichtung ist für den Drehzahlbereich nicht ausreichend. - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Steckverbindungen prüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte). - Bei Verschmutzung der Codescheibe oder Alterung der Beleuchtung den Geber tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A31418 (F, N)	Geber 1: Drehzahldifferenz je Abtastrate überschritten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei einem HTL/TTL-Geber hat die Drehzahldifferenz zwischen zwei Abtastzyklen den Wert in p0492 überschritten. Die Änderung des gegebenenfalls gemittelten Drehzahlwertes wird in der Abtastzeit des Stromreglers überwacht. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose. Siehe auch: p0492 (Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Tachozuleitung auf Unterbrechungen überprüfen. - Erdung der Tachoschirmung überprüfen. - Einstellung von p0492 eventuell erhöhen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A31419 (F, N)	Geber 1: Spur A oder B außerhalb Toleranz
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Amplituden-/Phasen-/Offsetkorrektur für die Spur A oder B ist an der Begrenzung. Amplitudenfehlerkorrektur: Amplitude B / Amplitude A = 0.78 ... 1.27 Phase: <84 Grad oder >96 Grad SMC20: Offsetkorrektur: +/-140 mV SMC10: Offsetkorrektur: +/-650 mV Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): xxxx1: Minimum von Offsetkorrektur Spur B xxxx2: Maximum von Offsetkorrektur Spur B xxx1x: Minimum von Offsetkorrektur Spur A xxx2x: Maximum von Offsetkorrektur Spur A xx1xx: Minimum von Amplitudenkorrektur Spur B/A xx2xx: Maximum von Amplitudenkorrektur Spur B/A x1xxx: Minimum der Phasenfehlerkorrektur x2xxx: Maximum der Phasenfehlerkorrektur 1xxxx: Minimum der kubischen Korrektur 2xxxx: Maximum der kubischen Korrektur Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Mechanische Anbautoleranzen bei nicht eigengelagerten Gebern prüfen (z. B. Zahnradgeber). - Steckverbindungen überprüfen (auch Übergangswiderstände). - Gebersignale prüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31421 (F, N)	Geber 1: Groblage fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Istwerterfassung wurde ein Fehler erkannt. Aufgrund dieses Fehlers muss angenommen werden, dass die Istwerterfassung eine falsche Groblage liefert. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 3: Die Absolutposition des seriellen Protokolls und die Spur A/B unterscheidet sich um einen halben Geberstrich. Die Absolutposition muss in dem Quadranten ihre Nulllage haben, in dem beide Spuren negativ sind. Im Fehlerfall kann die Lage um einen Geberstrich fehlerhaft sein.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 3: - Gegebenenfalls bei einem Standardgeber mit Leitung den Hersteller kontaktieren. - Zuordnung der Spuren zum seriell übertragenen Positionswert richtigstellen. Dazu sind die beiden Spuren invertiert am Sensor Module anzuschließen (A mit A* und B mit B* vertauschen) bzw. bei einem programmierbaren Geber den Nullpunktoffset der Position kontrollieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A31422 (F, N)	Geber 1: Impulszahl Rechteckgeber außerhalb Toleranzband
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der gemessene Nullmarkenabstand entspricht nicht dem parametrisierten Nullmarkenabstand. Bei aktiviertem Rechteckgeber Impulszahl Korrektur und umparametrierte Fehler 31131 erfolgt diese Warnung, wenn der Akkumulator größere Werte als p4683 oder p4684 beinhaltet. Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) eingestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Akkumulierte Differenzimpulse in Geberstrichen. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken). - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425). - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A31429 (F, N)	Geber 1: Lagedifferenz Hallsensor/Spur C/D und Spur A/B zu groß
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Fehler bei der Spur C/D ist größer als +/-15 ° mechanisch oder +/-60 ° elektrisch bzw. der Fehler bei den Hallsignalen ist größer als +/-60 ° elektrisch. Eine Periode der Spur C/D entspricht 360 ° mechanisch. Eine Periode der Hallsignale entspricht 360 ° elektrisch. Die Überwachung spricht z. B. an, wenn Hallsensoren als Ersatz für die Spur C/D mit falschem Drehsinn angeschlossen wurden oder zu ungenaue Werte liefern. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Bei Spur C/D gilt: Gemessene Abweichung als mechanischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1 °).

Bei Hallsignalen gilt:

Gemessene Abweichung als elektrischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1 °).

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- Spur C oder D nicht angeschlossen.
- Drehsinn des eventuell als Ersatz für die Spur C/D angeschlossenen Hallsensors richtigstellen.
- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Justage des Hallsensors prüfen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A31431 (F, N) Geber 1: Abweichung Lage inkrementell/absolut zu groß

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Beim Überfahren des Nullimpulses wurde eine Abweichung der inkrementellen Lage festgestellt.

Bei äquidistanten Nullmarken gilt:

- Die erste überfahrene Nullmarke liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarken müssen den n-fachen Abstand bezogen auf die erste Nullmarke haben.

Bei abstandscodierten Nullmarken gilt:

- Das erste Nullmarkenpaar liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarkenpaare müssen den erwarteten Abstand zum ersten Nullmarkenpaar haben.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Abweichung in Quadranten (1 Strich = 4 Quadranten).

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.
- Verschmutzung der Codescheibe oder starke Magnetfelder beseitigen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A31432 (F, N) Geber 1: Rotorlageadaption korrigiert Abweichung

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Auf der Spur A/B sind Impulse verloren gegangen oder zuviel gezählt worden. Die Korrektur dieser Impulse läuft gerade.

Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):

Letzte gemessene Abweichung des Nullmarkenabstandes in Inkrementen (4 Inkremente = 1 Geberstrich).

Das Vorzeichen kennzeichnet die Fahrtrichtung bei der Erfassung des Nullmarkenabstandes.

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.
- Gebergrenzfrequenz überprüfen.
- Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425).

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A31442 (F, N) Geber 1: Batteriespannung Vorwarnung

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Geber verwendet zur Sicherung der Multiturn-Information im ausgeschalteten Zustand eine Batterie. Die Batteriespannung reicht nicht mehr aus, um die Multiturn-Information weiterhin zu puffern.
Abhilfe:	Batterie tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31443 (F, N) Geber 1: Unipolar CD Signalpegel außerhalb Spezifikation

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der unipolare Pegel (CP/CN oder DP/DN) bei Geber 1 liegt außerhalb der zulässigen Toleranz. Warnwert (r2124, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Entweder CP oder CN außerhalb der Toleranz. Bit 16 = 1: Entweder DP oder DN außerhalb der Toleranz. Nominal müssen die unipolaren Signalpegel des Gebers im Bereich 2500 mV +/-500 mV liegen. Die Auslöseschwellen liegen bei < 1700 mV und bei > 3300 mV. Hinweis: Die Auswertung des Signalpegels wird nur ausgeführt, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind: - Sensor Module Eigenschaften vorhanden (r0459.31 = 1). - Überwachung aktiviert (p0437.31 = 1). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Steckverbindungen und Kontakte überprüfen. - Sind die Spuren C/D korrekt angeschlossen (sind die Signalleitungen CP mit CN bzw. DP mit DN vertauscht)? - Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31460 (N) Geber 1: Analogsensor Kanal A ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des in p4673 eingestellten Messbereichs. 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).
Abhilfe:	Zu Warnwert = 1: - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. Zu Warnwert = 2: - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4673). Zu Warnwert = 3: - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31461 (N) Geber 1: Analogsensor Kanal B ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des eingestellten Messbereichs (p4675). 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).
Abhilfe:	Zu Warnwert = 1: - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. Zu Warnwert = 2: - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4675). Zu Warnwert = 3: - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31462 (N) Geber 1: Analogsensor Kein Kanal aktiv

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Analogsensor sind Kanal A und Kanal B nicht aktiviert.
Abhilfe:	- Kanal A und/oder Kanal B aktivieren (p4670). - Geberkonfiguration überprüfen (p0404.17). Siehe auch: p4670 (Analogsensor Konfiguration)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31463 (N) Geber 1: Analogsensor Lagewert überschreitet Grenzwert

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Lagewert hat den zulässigen Bereich von -0.5 ... +0.5 überschritten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Lagewert von LVDT-Sensor. 2: Lagewert von Geberkennlinie.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 1: - LVDT-Übersetzungsverhältnis überprüfen (p4678). - Anschluss des Referenzsignals an Spur B überprüfen. Zu Warnwert = 2: - Koeffizienten der Kennlinie überprüfen (p4663 ... p4666).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31470 (F, N) Geber 1: Verschmutzung erkannt

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der alternativen Gebersystem-Schnittstelle beim Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) wird über 0-Signal an Klemme X521.7 Verschmutzung des Gebers gemeldet.

Abhilfe:	- Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F31500 (N, A) Geber 1: Lageverfolgung Verfahrbereich überschritten

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Antrieb/Geber hat bei projektierte Linearachse ohne Modulokorrektur den maximal möglichen Verfahrbereich überschritten. Der Wert ist in p0412 zu lesen und als Anzahl von Motorumdrehungen zu interpretieren. Bei p0411.0 = 1 ist der maximale Verfahrbereich bei projektierte Linearachse auf das 64-fache (+/-32-fache) von p0421 festgelegt. Bei p0411.3 = 1 ist der maximale Verfahrbereich bei projektierte Linearachse auf den größtmöglichen Wert voreingestellt und beträgt +/-p0412/2 (abgerundet auf ganze Umdrehungen). Der größtmögliche Wert ist abhängig von Strichzahl (p0408) und Feinauflösung (p0419).
Abhilfe:	Die Störung ist wie folgt zu beheben: - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31501 (N, A) Geber 1: Lageverfolgung Geberposition außerhalb Toleranzfenster

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Antrieb/Geber wurde im ausgeschalteten Zustand um einen größeren Wert verfahren als im Toleranzfenster parametrisiert. Der Bezug zwischen Mechanik und Geber besteht eventuell nicht mehr. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Abweichung zur letzten Geberposition in Inkrementen des Absolutwertes. Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrriichtung. Hinweis: Die gefundene Abweichung wird auch in r0477 angezeigt. Siehe auch: p0413 (Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster), r0477 (Messgetriebe Lagedifferenz)
Abhilfe:	Die Lageverfolgung wie folgt zurücksetzen: - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). Danach ist die Störung zu quittieren und gegebenenfalls eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen (p2507). Siehe auch: p0010 (Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter), p2507 (LR Absolutwertgeberjustage Status)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31502 (N, A) Geber 1: Geber mit Messgetriebe ohne gültige Signale

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Geber mit Messgetriebe stellt keine gültigen Signale mehr zur Verfügung.
Abhilfe: Es ist dafür zu sorgen, dass alle mit Messgetriebe angebauten Geber im Betrieb gültige Istwerte liefern.
Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F31503 (N, A) Geber 1: Lageverfolgung lässt sich nicht zurücksetzen

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Lageverfolgung für das Messgetriebe lässt sich nicht zurücksetzen.
Abhilfe: Die Störung ist wie folgt zu beheben:
- Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4).
- Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1).
- Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0).
Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.
Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

A31700 Geber 1: Wirksamkeitstest liefert nicht Erwartungswert

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Fehlerwort des DRIVE-CLiQ-Gebers liefert gesetzte Fehlerbits.
Störwert (r0949, binär interpretieren):
Bit x = 1: Wirksamkeitstest x ist fehlgeschlagen.
Abhilfe: Geber tauschen.

N31800 (F) Geber 1: Sammelmeldung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Motorgeber hat mindestens einen Fehler erkannt.
Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe: Auswertung der weiteren aktuell anstehenden Meldungen durchführen.
Reaktion bei F: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung bei F: SOFORT

F31801 (N, A)	Geber 1 DRIVE-CLiQ: Lebenszeichen fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Betroffene Komponente tauschen. Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F31802 (N, A)	Geber 1: Zeitscheibenüberlauf
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist ein Zeitscheibenüberlauf bei Geber 1 aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yx hex: y = Betroffene Funktion (Siemens-interne Fehlerdiagnose), x = Betroffene Zeitscheibe x = 9: Zeitscheibenüberlauf der schnellen (Stromreglertakt)-Zeitscheibe. x = A: Zeitscheibenüberlauf der mittleren Zeitscheibe. x = C: Zeitscheibenüberlauf der langsamen Zeitscheibe. yx = 3E7: Timeout beim Warten auf SYNO (z. B. unerwarteter Rückfall in den azyklischen Betrieb). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	Stromreglerabstastzeit erhöhen. Hinweis: Bei Stromreglerabstastzeit = 31.25 µs ein SMx20 mit Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5xA3 verwenden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F31804 (N, A)	Geber 1: Checksummenfehler
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	POWER ON (SOFORT)
Ursache:	Beim Auslesen des Programmspeichers auf dem Sensor Module ist ein Checksummenfehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex yyyy: Betroffener Speicherbereich. xxxx: Differenz zwischen der Prüfsumme bei POWER ON und der aktuellen Prüfsumme. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Firmware auf neuere Version hochrüsten (\geq V2.6 HF3, \geq V4.3 SP2, \geq V4.4).
- Überprüfen, ob die zulässige Umgebungstemperatur für die Komponente eingehalten wird.
- Sensor Module tauschen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31805 (N, A) Geber 1: Prüfsumme EPROM nicht korrekt

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Interne Parameterdaten sind beschädigt.
Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
01: EEPROM-Zugriff fehlerhaft.
02: Anzahl der Blöcke im EEPROM zu groß.
Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe: Baugruppe austauschen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31806 (N, A) Geber 1: Initialisierung fehlgeschlagen

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Die Initialisierung des Gebers ist fehlgeschlagen.
Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
Bit 0, 1: Initialisierung des Gebers bei drehendem Motor fehlgeschlagen (Abweichung von Grob- und Feinlage in Geberstriche/4).
Bit 2: Mittenspannungsanpassung für Spur A ist fehlgeschlagen.
Bit 3: Mittenspannungsanpassung für Spur B ist fehlgeschlagen.
Bit 4: Mittenspannungsanpassung für Beschleunigungseingang ist fehlgeschlagen.
Bit 5: Mittenspannungsanpassung für Spur Safety A ist fehlgeschlagen.
Bit 6: Mittenspannungsanpassung für Spur Safety B ist fehlgeschlagen.
Bit 7: Mittenspannungsanpassung für Spur C ist fehlgeschlagen.
Bit 8: Mittenspannungsanpassung für Spur D ist fehlgeschlagen.
Bit 9: Mittenspannungsanpassung für Spur R ist fehlgeschlagen.
Bit 10: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen A und B ist zu groß (> 0.5 V).
Bit 11: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen C und D ist zu groß (> 0.5 V).
Bit 12: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen Safety A und Safety B ist zu groß (> 0.5 V).
Bit 13: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen A und Safety B ist zu groß (> 0.5 V).
Bit 14: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen B und Safety A ist zu groß (> 0.5 V).
Bit 15: Die Standardabweichung der ermittelten Mittenspannungen ist zu groß (> 0.3 V).
Bit 16: Interner Fehler - Fehler beim Lesen eines Registers (CAFE).
Bit 17: Interner Fehler - Fehler beim Schreiben eines Registers (CAFE).
Bit 18: Interner Fehler - Mittenspannungsanpassung nicht vorhanden.
Bit 19: Interner Fehler - Fehlerhafter ADC-Zugriff.
Bit 20: Interner Fehler - Kein Nulldurchgang gefunden.
Bit 28: Fehler während der Initialisierung des EnDat 2.2-Messgeräts.
Bit 29: Fehler beim Auslesen der Daten vom EnDat 2.2-Messgerät.
Bit 30: EEPROM-Checksumme des EnDat 2.2-Messgeräts fehlerhaft.
Bit 31: Daten des EnDat 2.2-Messgeräts inkonsistent.

	<p>Hinweis: Bit 0, 1: Bis 6SL3055-0AA00-5*A0 Bit 2 ... 20: Ab 6SL3055-0AA00-5*A1 Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<p>Störung quittieren. Falls die Störung sich nicht quittieren lässt: Bit 2 ... 9: Geberspannungsversorgung prüfen. Bit 2 ... 14: Entsprechende Leitung prüfen. Bit 15 ohne andere Bits: Spur R prüfen, Einstellungen in p0404 prüfen. Bit 28: Leitung zwischen EnDat 2.2-Umsetzer und Messgerät überprüfen. Bit 29 ... 31: Defektes Messgerät tauschen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
<hr/>	
A31811 (F, N)	Geber 1: Geberseriennummer geändert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Seriennummer des Motorgebers eines Synchronmotors hat sich geändert. Die Änderung wird nur bei Gebern mit Seriennummer (z. B. EnDat-Geber) und Einbaumotoren (z. B. p0300 = 401) oder Fremdmotoren (p0300 = 2) überprüft.</p> <p>Ursache 1: - Es wurde der Geber getauscht.</p> <p>Ursache 2: - Neuinbetriebnahme eines Fremd-, Einbau- oder Linearmotors.</p> <p>Ursache 3: - Es wurde der Motor mit eingebautem und justiertem Geber getauscht.</p> <p>Ursache 4: - Es wurde ein Firmware-Update auf eine Version durchgeführt, die eine Prüfung der Geberseriennummer durchführt.</p> <p>Hinweis: Mit Lageregelung wird die Seriennummer beim Start der Justage (p2507 = 2) übernommen. Bei justiertem Geber (p2507 = 3) wird die Seriennummer auf Änderung überprüft und gegebenenfalls die Justage zurückgesetzt (p2507 = 1). Zum Ausblenden der Überwachung der Seriennummer ist wie folgt vorzugehen: - Folgende Seriennummer für den entsprechenden Geberdatensatz einstellen: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0. - F07414 auf Meldungstyp N parametrieren (p2118, p2119). Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<p>Zu Ursache 1, 2: Automatische Justierung mit Hilfe der Pollageidentifikation durchführen. Störung quittieren. Die Pollageidentifikation mit p1990 = 1 anstoßen. Danach die korrekte Ausführung der Pollageidentifikation prüfen.</p> <p>SERVO: Falls in p1980 ein Pollageidentifikationsverfahren angewählt ist und p0301 nicht einen Motortyp mit ab Werk justiertem Geber enthält, wird p1990 automatisch aktiviert. oder Justierung über p0431 einstellen. Die neue Seriennummer wird dabei automatisch übernommen. oder Mechanische Justierung des Gebers durchführen. Die neue Seriennummer mit p0440 = 1 übernehmen. Zu Ursache 3, 4: Die neue Seriennummer mit p0440 = 1 übernehmen.</p>
Reaktion bei F:	KEINE (AUS2, GEBER)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F31812 (N, A) Geber 1: Angeforderter Zyklus bzw. RX-/TX-Timing nicht unterstützt

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Ein von der Control Unit angeforderter Zyklus bzw. RX-/TX-Timing wird nicht unterstützt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 0: Applikationszyklus wird nicht unterstützt. 1: DRIVE-CLiQ-Zyklus wird nicht unterstützt. 2: Abstand zwischen RX- und TX-Zeitpunkten zu klein. 3: TX-Zeitpunkt zu früh.
Abhilfe:	POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31813 Geber 1: Hardware Logikeinheit ausgefallen

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Das Fehlerwort des DRIVE-CLiQ Gebers liefert gesetzte Fehlerbits. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: ALU watchdog hat ausgelöst. Bit 1: ALU hat Lebenszeichenfehler entdeckt.
Abhilfe:	Geber tauschen.

F31820 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ: Telegramm fehlerhaft

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines. 8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
 - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31835 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Geber ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.

Fehlerursache:

33 (= 21 hex):

Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):

Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.

64 (= 40 hex):

Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- POWER ON durchführen.
 - Betroffene Komponente austauschen.
- Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31836 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ: Sendefehler bei DRIVE-CLiQ-Daten

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden.

Fehlerursache:

65 (= 41 hex):

Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

POWER ON durchführen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F31837 (N, A)	Geber 1 DRIVE-CLiQ: Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms.</p> <p>35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschranksaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A31840	Geber 1 DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Es ist ein DRIVE-CLiQ-Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler).</p> <p>2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.</p> <p>7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.</p> <p>8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.</p> <p>9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.</p> <p>10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.</p> <p>11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.</p> <p>16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh.</p>

32 (= 20 hex):
Fehler im Header des Telegramms.
33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
35 (= 23 hex):
Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
65 (= 41 hex):
Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.
66 (= 42 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
67 (= 43 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F31845 (N, A)	Geber 1 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31850 (N, A)	Geber 1: Geberauswertung Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler im Sensor Module von Geber 1 aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Hintergrund-Zeitscheibe ist blockiert. 2: Checksumme über den Code-Speicher stimmt nicht. 10000: OEM-Speicher des EnDat-Gebers enthält unverständliche Daten. 11000 ... 11499: Beschreibungsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 11500 ... 11899: Kalibrierungsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 11900 ... 11999: Konfigurationsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 12000 ... 12008: Kommunikation mit AD-Wandler gestört. 16000: DRIVE-CLiQ-Geber Initialisierung Applikation fehlerhaft. 16001: DRIVE-CLiQ-Geber Initialisierung ALU fehlerhaft. 16002: DRIVE-CLiQ-Geber HISI/SISI-Initialisierung fehlerhaft.

16003: DRIVE-CLiQ-Geber Safety-Initialisierung fehlerhaft.
 16004: DRIVE-CLiQ-Geber Systemfehler intern.
 Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)

Abhilfe:

- Sensor Module tauschen.
- Gegebenenfalls Firmware im Sensor Module hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F31851 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt

Meldungswert: Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 1) zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt.
 Fehlerursache:
 10 (= 0A hex):
 Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten.
- POWER ON bei der betroffenen Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F31860 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft

Meldungswert: Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 1) zur Control Unit ist fehlerhaft.
 Fehlerursache:
 1 (= 01 hex):
 Checksummenfehler (CRC-Fehler).
 2 (= 02 hex):
 Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
 3 (= 03 hex):
 Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
 4 (= 04 hex):
 Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
 5 (= 05 hex):
 Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
 6 (= 06 hex):
 Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.
 9 (= 09 hex):
 Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.
 16 (= 10 hex):
 Das empfangene Telegramm ist zu früh.
 17 (= 11 hex):
 CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh.
 18 (= 12 hex):
 Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.

19 (= 13 hex):
Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.
20 (= 14 hex):
Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.
21 (= 15 hex):
Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.
22 (= 16 hex):
Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh.
25 (= 19 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F31875 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.
Fehlerursache:
9 (= 09 hex):
Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F31885 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen Sensor Module (Geber 1) zur Control Unit ist fehlerhaft.
Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.
Fehlerursache:
26 (= 1A hex):
Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.
33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
98 (= 62 hex):
Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen.
- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F31886 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 1) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden.
Fehlerursache:
65 (= 41 hex):
Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen.
- Prüfen, ob die Firmware-Version des Gebers (r0148) zur Firmware-Version der Control Unit (r0018) passt.

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F31887 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Sensor Module für Geber 1) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.
Fehlerursache:
32 (= 20 hex):
Fehler im Header des Telegramms.
35 (= 23 hex):
Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
66 (= 42 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
67 (= 43 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
96 (= 60 hex):
Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen.
97 (= 61 hex):
Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange.

	Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31895 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 1) zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen. Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31896 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent

Meldungswert:	Komponentenummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Sensor Module für Geber 1) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentenummer.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen. - Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden. - Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31899 (N, A)	Geber 1: Unbekannte Störung
Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Auf dem Sensor Module für Geber 1 ist eine Störung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nummer der Störung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Störung nachgelesen werden. Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)
Abhilfe:	- Firmware auf dem Sensor Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0148). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A31902 (F, N)	Geber 1: SPI-BUS Fehler aufgetreten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Fehler beim Bedienen des internen SPI-Busses. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A31903 (F, N)	Geber 1: I2C-BUS Fehler aufgetreten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Fehler beim Bedienen des internen I2C-Busses. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F31905 (N, A)	Geber 1: Fehlparametrierung
Meldungswert:	Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde ein Parameter von Geber 1 als fehlerhaft erkannt.</p> <p>Eventuell stimmt der parametrisierte Gebertyp nicht mit dem angeschlossenen überein.</p> <p>Der betroffene Parameter kann wie folgt ermittelt werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parameternummer über Störwert ermitteln (r0949). - Parameterindex ermitteln (p0187). <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): yyyyxxxx dez: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Parameter xxxx = 421:</p> <p>Beim EnDat-/SSI-Geber muss die Absolutposition im Protokoll kleiner oder gleich 30 Bit sein.</p> <p>yyyy = 0: Keine weiteren Informationen vorhanden.</p> <p>yyyy = 1: Pegel HTL (p0405.1 = 0) kombiniert mit Spurüberwachung A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) wird von dieser Komponente nicht unterstützt.</p> <p>yyyy = 2: In p0400 ist eine Codenummer für einen identifizierten Geber eingetragen, es wurde jedoch keine Identifikation durchgeführt. Bitte starten Sie eine neue Geberidentifikation.</p> <p>yyyy = 3: In p0400 ist eine Codenummer für einen identifizierten Geber eingetragen, es wurde jedoch keine Identifikation durchgeführt. Bitte wählen Sie in p0400 einen Listengeber mit einer Codenummer < 10000.</p> <p>yyyy = 4: SSI-Geber (p0404.9 = 1) ohne Spur A/B wird von dieser Komponente nicht unterstützt.</p> <p>yyyy = 5: Beim SQW-Geber ist der Wert in p4686 größer als in p0425.</p> <p>yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-Geber ist bei dieser Firmware-Version nicht einsetzbar.</p> <p>yyyy = 7: Beim SQW-Geber ist die Xist1 Korrektur (p0437.2) nur bei äquidistanten Nullmarken zugelassen.</p> <p>yyyy = 8: Die Polpaarweite des Motors wird vom verwendeten Linearmaßstab nicht unterstützt.</p> <p>yyyy = 9: Die Länge der Position im EnDat-Protokoll darf maximal 32 Bit betragen.</p> <p>yyyy = 10: Der angeschlossene Geber wird nicht unterstützt.</p> <p>yyyy = 11: Die Spurüberwachung wird von der Hardware nicht unterstützt.</p> <p>Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, ob der angeschlossene Gebertyp mit dem parametrisierten übereinstimmt. - Den durch den Störwert (r0949) und p0187 angegebenen Parameter richtigstellen. <p>Zu Parameternummer = 314:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Polpaarzahl und Messgetriebe-Übersetzung überprüfen. Der Quotient "Polpaarzahl" durch "Messgetriebe-Übersetzung" muss kleiner gleich 1000 sein ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F31912 Geber 1: Gerätekombination nicht zulässig

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die ausgewählte Gerätekombination wird nicht unterstützt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1003: Das angeschlossene Messgerät kann mit dem EnDat 2.2-Umsetzer nicht betrieben werden. Das Messgerät hat beispielsweise keine Strichzahl/Auflösung von 2 ⁿ . 1005: Der Typ des Messgeräts (inkrementell) wird vom EnDat 2.2-Umsetzer nicht unterstützt. 1006: Die maximale Dauer (31.25 µs) der EnDat-Übertragung wurde überschritten. 2001: Die eingestellte Kombination von Stromreglertakt, DP-Takt und Safety-Takt wird vom EnDat 2.2-Umsetzer nicht unterstützt. 2002: Die Auflösung des linearen Messgeräts passt nicht zur Polpaarweite des Linearmotors.
Abhilfe:	Zu Störwert = 1003, 1005, 1006: - Zulässiges Messgerät verwenden. Zu Störwert = 2001: - Zulässige Taktkombination einstellen (gegebenenfalls Standardeinstellungen verwenden). Zu Störwert = 2002: - Messgerät mit kleinerer Auflösung verwenden (p0422).

A31915 (F, N) Geber 1: Konfigurationsfehler

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Konfiguration von Geber 1 ist fehlerhaft. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Umparametrierung zwischen Störung/Warnung ist unzulässig. 419: Der Geber erkennt bei projektierter Feinauflösung Gx_XIST2 einen maximal möglichen, absoluten Lageistwert (r0483), der nicht mehr innerhalb von 32 Bit dargestellt werden kann.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 1: Keine Umparametrierung zwischen Störung/Warnung durchführen. Zu Warnwert = 419: Feinauflösung verringern (p0419) oder Überwachung deaktivieren (p0437.25), falls nicht der gesamte Multiturnbereich benötigt wird.
Reaktion bei F:	KEINE (GEBER, IASC/DCBRK)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F31916 (N, A)	Geber 1: Fehler bei Parametrierung
Meldungswert:	Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	GEBER (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde ein Parameter von Geber 1 als fehlerhaft erkannt.</p> <p>Eventuell stimmt der parametrisierte Gebertyp nicht mit dem angeschlossenen überein.</p> <p>Der betroffene Parameter kann wie folgt ermittelt werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parameternummer über Störwert ermitteln (r0949). - Parameterindex ermitteln (p0187). <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Parameternummer.</p> <p>Hinweis: Die Störung wird nur bei Gebern mit r0404.10 = 1 oder r0404.11 = 1 ausgegeben. Sie entspricht A31905 bei Gebern mit r0404.10 = 0 und r0404.11 = 0.</p> <p>Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, ob der angeschlossene Gebertyp mit dem parametrisierten übereinstimmt. - Den durch den Störwert (r0949) und p0187 angegebenen Parameter richtigstellen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A31920 (F, N)	Geber 1: Fehler Temperatursensor
Meldungswert:	Fehlerursache: %1, Kanalnummer: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>1 (= 01 hex): Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 1630 Ohm).</p> <p>2 (= 02 hex): Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).</p> <p>Weitere Werte: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Kanalnummer, xx = Fehlerursache Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Geberleitung auf korrekten Typ und Anschluss überprüfen. - Anwahl des Temperatursensors in p0600 bis p0603 überprüfen. - Sensor Module tauschen (Hardware-Fehler oder fehlerhafte Kalibrierdaten).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A31930 (N)	Geber 1: Datalogger hat Daten gespeichert
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei aktivierter Funktion "Datalogger" (p0437.0 = 1) ist ein Fehler beim Sensor Module aufgetreten. Diese Warnung zeigt an, dass zu dem Fehler entsprechende Diagnosedaten auf der Speicherkarte gespeichert wurden. Die Diagnosedaten werden in folgendem Verzeichnis abgelegt: /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN ... /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT In der TXT-Datei sind folgende Informationen enthalten: - Anzeige der zuletzt geschriebenen BIN-Datei. - Anzahl der noch möglichen Schreibvorgänge (von 10000 abwärts). Hinweis: Die Auswertung der BIN-Dateien kann nur Siemens-intern erfolgen.
Abhilfe:	Keine notwendig. Die Warnung verschwindet automatisch. Der Datalogger ist bereit zur Aufzeichnung des nächsten Fehlerfalls.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A31940 (F, N)	Geber 1: Spindelsensor S1 Spannung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Spannung des Analogsensors S1 der Spindel ist außerhalb des zulässigen Bereiches. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Signalpegel von Sensor S1. Hinweis: Ein Signalpegel von 500 mV entspricht dem Zahlenwert von 500 dez.
Abhilfe:	- Spannerwerkzeug überprüfen. - Toleranz überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p5040). - Schwellen überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p5041). - Analogsensor S1 und Anschlüsse überprüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F31950	Geber 1: Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	GEBER (AUS2)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Der Störwert enthält Informationen über die Fehlerquelle. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

A31999 (F, N)	Geber 1: Unbekannte Warnung
Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Auf dem Sensor Module für Geber 1 ist eine Warnung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann.</p> <p>Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit.</p> <p>Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>Nummer der Warnung.</p> <p>Hinweis:</p> <p>In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Warnung nachgelesen werden.</p> <p>Siehe auch: p0491 (Motorgeber Störreaktion GEBER)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Firmware auf dem Sensor Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0148). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, GEBER, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F32100 (N, A)	Geber 2: Nullmarkenabstand fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der gemessene Nullmarkenabstand entspricht nicht dem parametrisierten Nullmarkenabstand.</p> <p>Bei abstandscodierten Gebern wird der Nullmarkenabstand aus paarweise erkannten Nullmarken ermittelt. Daraus ergibt sich, dass eine fehlende Nullmarke abhängig von der Paarbildung zu keiner Störung führen kann und auch keine Auswirkung im System hat.</p> <p>Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Letzter gemessener Nullmarkenabstand in Inkrementen (4 Inkremente = 1 Geberstrich).</p> <p>Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung bei der Erfassung des Nullmarkenabstandes.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken). - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425). - Bei Meldung oberhalb einer Drehzahlschwelle gegebenenfalls die Filterzeit reduzieren (p0438). - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32101 (N, A)	Geber 2: Nullmarke ausgefallen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Der 1.5-fache parametrisierte Nullmarkenabstand wurde überschritten. Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Anzahl der Inkremente nach POWER ON oder seit der letzten erfassten Nullmarke (4 Inkremente = 1 Geberstrich).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken). - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0425). - Bei Meldung oberhalb einer Drehzahlschwelle gegebenenfalls die Filterzeit reduzieren (p0438). - Wenn p0437.1 aktiv ist dann p4686 überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F32103 (N, A)	Geber 2: Amplitudenfehler Spur R
Meldungswert:	Spur R: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Amplitude des Nullmarkensignals (Spur R) bei Geber 2 liegt nicht im Toleranzband. Der Fehler kann durch Überschreiten des unipolaren Spannungspegels (RP/RN) oder bei Unterschreitung der differenziellen Amplitude ausgelöst werden. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signalpegel der Spur R (16 Bit mit Vorzeichen) Die Auslöseschwellen der unipolaren Signalpegel des Gebers liegen bei < 1400 mV und > 3500 mV. Die Auslöseschwelle für den differenziellen Signalpegel des Gebers liegt bei < -1600 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 5333 hex = 21299 dez. Hinweis: Der Analogwert des Amplitudenfehlers ist nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules. Der Störwert kann nur zwischen -32768 ... 32767 dez (-770 ... 770 mV) dargestellt werden. Die Auswertung des Signalpegels wird nur ausgeführt, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind: <ul style="list-style-type: none"> - Sensor Module Eigenschaften vorhanden (r0459.31 = 1). - Überwachung aktiviert (p0437.31 = 1).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Drehzahlbereich prüfen, Frequenzgang (Amplitudengang) der Messeinrichtung ist für den Drehzahlbereich eventuell nicht ausreichend. - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Steckverbindungen und Kontakte überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit Nullmarke). - Prüfen, ob die Nullmarke angeschlossen und die Signalleitungen RP und RN nicht verpolt sind. - Geberleitung tauschen. - Bei Verschmutzung der Codescheibe oder Alterung der Beleuchtung den Geber tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32110 (N, A)	Geber 2: Serielle Kommunikation gestört
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Die Übertragung des seriellen Kommunikationsprotokolls zwischen Geber und Auswertemodul ist fehlerhaft.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0: Alarmbit im Positionsprotokoll.</p> <p>Bit 1: Falscher Ruhepegel auf der Datenleitung.</p> <p>Bit 2: Geber antwortet nicht (liefert innerhalb 50 ms kein Startbit).</p> <p>Bit 3: CRC-Fehler: Die Prüfsumme im Protokoll vom Geber passt nicht zu den Daten.</p> <p>Bit 4: Quittung vom Geber fehlerhaft: Der Geber hat den Auftrag falsch verstanden oder kann ihn nicht ausführen.</p> <p>Bit 5: Interner Fehler im seriellen Treiber: Ein unzulässiger Mode-Befehl wurde angefordert.</p> <p>Bit 6: Timeout beim zyklischen Lesen.</p> <p>Bit 7: Timeout bei der Registerkommunikation.</p> <p>Bit 8: Protokoll ist zu lang (z. B. > 64 Bit).</p> <p>Bit 9: Überlauf des Empfangspuffers.</p> <p>Bit 10: Frameerror beim doppelt Lesen.</p> <p>Bit 11: Parity Fehler.</p> <p>Bit 12: Datenleitungspegel während der Monoflopzeit fehlerhaft.</p> <p>Bit 13: Datenleitung fehlerhaft.</p> <p>Bit 14: Fehler bei der Registerkommunikation.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Bei einem EnDat 2.2-Geber ist die Bedeutung des Störwerts bei F3x135 (x = 1, 2, 3) beschrieben.</p>
Abhilfe:	<p>Zu Störwert Bit 0 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Geber defekt. F31111 liefert eventuell weitere Details. <p>Zu Störwert Bit 1 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 2 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 3 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 4 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen, Sensor Module tauschen. <p>Zu Störwert Bit 5 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen, Sensor Module tauschen. <p>Zu Störwert Bit 6 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Firmware-Update beim Sensor Module durchführen. <p>Zu Störwert Bit 7 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen. <p>Zu Störwert Bit 8 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0429.2). <p>Zu Störwert Bit 9 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EMV/Leitungsschirm auflegen, Geber oder Geberleitung tauschen, Sensor Module tauschen. <p>Zu Störwert Bit 10 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0429.2, p0449). <p>Zu Störwert Bit 11 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0436). <p>Zu Störwert Bit 12 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parametrierung überprüfen (p0429.6). <p>Zu Störwert Bit 13 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Datenleitung überprüfen. <p>Zu Störwert Bit 14 = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Falscher Gebertyp/Geber oder Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32111 (N, A)	Geber 2: Absolutwertgeber interner Fehler
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Das Fehlerwort des Absolutwertgebers lieferte gesetzte Fehlerbits.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>yyyyxxx hex: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Fehlerursache</p> <p>yyyy = 0:</p> <p>Bit 0: Beleuchtung ausgefallen.</p> <p>Bit 1: Signalamplitude zu klein.</p> <p>Bit 2: Positionswert fehlerhaft.</p> <p>Bit 3: Überspannung Gebersversorgung.</p> <p>Bit 4: Unterspannung Gebersversorgung.</p> <p>Bit 5: Überstrom Gebersversorgung.</p> <p>Bit 6: Batteriewechsel erforderlich.</p> <p>yyyy = 1:</p> <p>Bit 0: Signalamplitude außerhalb des Regelbereiches.</p> <p>Bit 1: Fehler Multiturn-Interface.</p> <p>Bit 2: Interner Datenfehler (Singleturn/Multiturn nicht einschrittig).</p> <p>Bit 3: Fehler EEPROM-Interface.</p> <p>Bit 4: SAR-Wandlerfehler.</p> <p>Bit 5: Fehler bei der Registerdatenübertragung.</p> <p>Bit 6: Interner Fehler am Error-Pin erkannt (nErr).</p> <p>Bit 7: Temperaturschwelle über- bzw. unterschritten.</p>
Abhilfe:	<p>Bei yyyy = 0:</p> <p>Zu Störwert Bit 0 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 1 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 2 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 3 = 1:</p> <p>Fehlerhafte 5-V-Versorgungsspannung.</p> <p>Bei Verwendung eines SMC: Steckleitung zwischen Geber und SMC überprüfen oder SMC tauschen.</p> <p>Bei Verwendung eines Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 4 = 1:</p> <p>Fehlerhafte 5-V-Versorgungsspannung.</p> <p>Bei Verwendung eines SMC: Steckleitung zwischen Geber und SMC überprüfen oder SMC tauschen.</p> <p>Bei Verwendung eines Motors mit DRIVE-CLiQ: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 5 = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen, bei Motorgeber mit direktem DRIVE-CLiQ-Anschluss: Motor tauschen.</p> <p>Zu Störwert Bit 6 = 1:</p> <p>Batteriewechsel erforderlich (nur bei Geber mit Batteriepufferung).</p> <p>Bei yyyy = 1:</p> <p>Geber ist defekt. Geber tauschen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32112 (N, A)	Geber 2: Fehlerbit im seriellen Protokoll gesetzt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der Geber sendet über das serielle Protokoll ein gesetztes Fehlerbit.</p> <p>Störwert (r0949, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0: Störungsbit im Positionsprotokoll.</p>

Abhilfe:	Bei Störwert Bit 0 = 1: Bei einem EnDat-Geber liefert F31111 eventuell weitere Details.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32115 (N, A) Geber 2: Amplitudenfehler Spur A oder B ($A^2 + B^2$)

Meldungswert:	Spur A: %1, Spur B: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Amplitude (Wurzel aus $A^2 + B^2$) bei Geber 2 überschreitet die zulässige Toleranz. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur B (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur A (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 170 mV (Frequenzgang des Gebers beachten) und bei > 750 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 5333 hex = 21299 dez. Hinweis zu Sensor Modules für Resolver (z. B. SMC10): Nominal liegen die Signalpegel bei 2900 mV (2.0 Veff). Die Auslöseschwelle liegt bei < 1070 mV und bei > 3582 mV. Ein Signalpegel von 2900 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 6666 hex = 26214 dez. Hinweis bei Verwendung der internen Resolverauswertung (CU250S): Nominal liegen die Signalpegel bei 1300 mV. Die Auslöseschwelle liegt bei < 490 mV und bei > 1616 mV. Ein Signalpegel von 1300 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 2DE6 hex = 11750 dez. Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte). Bei Messsystemen ohne Eigenlagerung gilt: - Justage des Abtastkopfes und Lagerung des Messrades prüfen. Bei Messsystemen mit Eigenlagerung gilt: - Sicherstellen, dass kein axialer Druck auf das Gebergehäuse ausgeübt wird.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32116 (N, A) Geber 2: Amplitudenfehler Überwachung Spur A + B

Meldungswert:	Spur A: %1, Spur B: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Amplitude der gleichgerichteten Gebersignale A und B und die Amplitude aus Wurzel aus $A^2 + B^2$ bei Geber 2 liegt nicht im Toleranzband. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur B (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur A (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 130 mV (Frequenzgang des Gebers beachten) und bei > 955 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert von 5333 hex = 21299 dez. Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen.
- Steckverbindungen überprüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.
- Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32117 (N, A) Geber 2: Invertierung Signal A/B/R fehlerhaft

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Bei einem Rechteckgeber (bipolar, double ended) ist Signal A*, B* und R* nicht invertiert zu Signal A, B und R.

Störwert (r0949, binär interpretieren):

Bit 0 ... 15: Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Bit 16: Fehler Spur A.

Bit 17: Fehler Spur B.

Bit 18: Fehler Spur R.

Hinweis:

Bei SMC30 (nur Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 und 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gilt:

Es wird ein Rechteckgeber ohne Spur R verwendet und die Spurüberwachung (p0405.2 = 1) ist aktiviert.

Abhilfe:

- Geber/Leitung prüfen.
- Liefert der Geber Signale und dazu invertierte Signale?

Hinweis:

Bei SMC30 (nur Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 und 6SL3055-0AA00-5CA1) gilt:

- Einstellung von p0405 prüfen (p0405.2 = 1 ist nur möglich, wenn der Geber an X520 angeschlossen ist).

Bei einem Rechteckgeber ohne Spur R sind bei Anschluss an X520 (SMC30) bzw. X23 (CUA32, CU310) folgende Brücken einzustellen:

- Pin 10 (Referenzsignal R) <--> Pin 7 (Geberversorgung Masse)

- Pin 11 (Referenzsignal R invertiert) <--> Pin 4 (Geberversorgung)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32118 (N, A) Geber 2: Drehzahldifferenz außerhalb Toleranz

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Bei einem HTL/TTL-Geber hat die Drehzahldifferenz über mehrere Abtastzyklen den Wert in p0492 überschritten.

Die Änderung des gegebenenfalls gemittelten Drehzahlwertes wird in der Abtastzeit des Stromreglers überwacht.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Siehe auch: p0492 (Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus)

Abhilfe:

- Tachozuleitung auf Unterbrechungen überprüfen.
- Erdung der Tachoschirmung überprüfen.
- Die maximale Drehzahldifferenz je Abtastzyklus eventuell erhöhen (p0492).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32120 (N, A)	Geber 2: Versorgungsspannung fehlerhaft
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Es wurde ein Fehler bei der Versorgungsspannung für Geber 2 erkannt. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: Unterspannung auf der Sense-Leitung. Bit 1: Überstrom bei der Versorgung des Gebers. Bit 2: Überstrom bei der Versorgung des Gebers auf der Leitung Resolvererregung negativ. Bit 3: Überstrom bei der Versorgung des Gebers auf der Leitung Resolvererregung positiv. Bit 4: Die 24-V-Versorgung über das Power Module (PM) ist überlastet. Bit 5: Überstrom am EnDat-Anschluss des Umsetzers. Bit 6: Überspannung am EnDat-Anschluss des Umsetzers. Bit 7: Hardware-Fehler am EnDat-Anschluss des Umsetzers. Hinweis: Ein Verwechseln der Geberleitungen 6FX2002-2EQ00-.... und 6FX2002-2CH00-.... kann zur Zerstörung des Gebers führen, weil die Pins der Betriebsspannung gedreht sind.
Abhilfe:	Zu Störwert Bit 0 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Steckverbindungen der Geberleitung überprüfen. - SMC30: Parametrierung prüfen (p0404.22). Zu Störwert Bit 1 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Geber bzw. Geberleitung tauschen. Zu Störwert Bit 2 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Geber bzw. Geberleitung tauschen. Zu Störwert Bit 3 = 1: - Richtige Geberleitung angeschlossen? - Geber bzw. Geberleitung tauschen. Zu Störwert Bit 5 = 1: - Messgerät am Umsetzer richtig angeschlossen? - Messgerät bzw. Leitung zum Messgerät tauschen. Zu Störwert Bit 6, 7 = 1: - Defekten EnDat 2.2-Umsetzer tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F32121 (N, A)	Geber 2: Groblage fehlerhaft
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Bei der Istwerterfassung wurde auf der Baugruppe ein Fehler erkannt. Aufgrund dieses Fehlers muss angenommen werden, dass die Istwerterfassung eine falsche Groblage liefert.
Abhilfe:	Den Motor mit DRIVE-CLiQ bzw. das entsprechende Sensor Module tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32122 Geber 2: Interne Versorgungsspannung fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Interne Referenzspannung des ASICs für den Geber 2 ist fehlerhaft. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Referenzspannung fehlerhaft. 2: Interne Unterspannung. 3: Interne Überspannung.
Abhilfe:	Den Motor mit DRIVE-CLiQ bzw. das entsprechende Sensor Module tauschen.

F32123 (N, A) Geber 2: Signalpegel A/B unipolar außerhalb Toleranz

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der unipolare Pegel (AP/AN oder BP/BN) bei Geber 2 liegt außerhalb der zulässigen Toleranz. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Entweder AP oder AN außerhalb der Toleranz. Bit 16 = 1: Entweder BP oder BN außerhalb der Toleranz. Nominal müssen die unipolaren Signalpegel des Gebers im Bereich 2500 mV +/-500 mV liegen. Die Auslöseschwellen liegen bei < 1700 mV und bei > 3300 mV. Hinweis: Die Auswertung des Signalpegels wird nur ausgeführt, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind: - Sensor Module Eigenschaften vorhanden (r0459.31 = 1). - Überwachung aktiviert (p0437.31 = 1).
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung überprüfen. - Steckverbindungen und Kontakte überprüfen. - Kurzschluss einer Signalleitung mit Masse oder Betriebsspannung überprüfen. - Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32125 (N, A) Geber 2: Amplitudenfehler Spur A oder B übersteuert

Meldungswert:	Spur A: %1, Spur B: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Amplitude von Spur A oder B bei Geber 2 überschreitet das zulässige Toleranzband. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur B (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur A (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei > 750 mV. Ebenso führt eine Übersteuerung des A/D-Wandlers zu diesem Fehler. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 5333 hex = 21299 dez. Hinweis zu Sensor Modules für Resolver (z. B. SMC10): Nominal liegen die Signalpegel bei 2900 mV (2.0 Veff). Die Auslöseschwelle liegt bei > 3582 mV. Ein Signalpegel von 2900 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 6666 hex = 26214 dez. Hinweis bei Verwendung der internen Resolverauswertung (CU250S): Nominal liegen die Signalpegel bei 1300 mV. Die Auslöseschwelle liegt bei > 1616 mV. Ein Signalpegel von 1300 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 2DE6 hex = 11750 dez. Hinweis: Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32126 (N, A) Geber 2: Amplitude AB zu hoch

Meldungswert: Amplitude: %1, Winkel: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Die Amplitude (Wurzel aus $A^2 + B^2$ oder $|A| + |B|$) bei Geber 2 überschreitet die zulässige Toleranz.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 yyyyxxxx hex:
 yyyy = Winkel
 xxxx = Amplitude, d. h. Wurzel aus $A^2 + B^2$ (16 Bit ohne Vorzeichen)
 Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %).
 Die Auslöseschwelle liegt bei $(|A| + |B|) > 1120$ mV oder Wurzel aus $(A^2 + B^2) > 955$ mV.
 Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 299A hex = 10650 dez.
 Der Winkel 0 ... FFFF hex entspricht 0 ... 360 Grad der Feinlage. Null Grad liegt beim negativen Nulldurchgang der Spur B an.
 Hinweis:
 Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.

Abhilfe:

- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32129 (N, A) Geber 2: Lagedifferenz Hallsensor/Spur C/D und Spur A/B zu groß

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Der Fehler bei der Spur C/D ist größer als +/-15 ° mechanisch oder +/-60 ° elektrisch bzw. der Fehler bei den Hallsignalen ist größer als +/-60 ° elektrisch.
 Eine Periode der Spur C/D entspricht 360 ° mechanisch.
 Eine Periode der Hallsignale entspricht 360 ° elektrisch.
 Die Überwachung spricht z. B. an, wenn Hallsensoren als Ersatz für die Spur C/D mit falschem Drehsinn angeschlossen wurden oder zu ungenaue Werte liefern.
 Nach der Feinsynchronisation durch eine Referenzmarke bzw. 2 Referenzmarken bei abstandscodierten Gebern wird diese Störung nicht mehr ausgelöst, sondern die Warnung A32429.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Bei Spur C/D gilt:
 Gemessene Abweichung als mechanischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1 °).
 Bei Hallsignalen gilt:
 Gemessene Abweichung als elektrischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1 °).

Abhilfe:

- Spur C oder D nicht angeschlossen.
- Drehsinn des eventuell als Ersatz für die Spur C/D angeschlossenen Hallsensors richtigstellen.
- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
- Justage des Hallsensors prüfen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32130 (N, A)	Geber 2: Nullmarke und Lage aus Grobsynchronisation falsch
Meldungswert:	Winkelabweichung elektrisch: %1, Winkel mechanisch: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Nach der Initialisierung der Pollage mit Spur C/D, Hallsignalen oder Pollageidentifikation wurde die Nullmarke außerhalb des zulässigen Bereichs erfasst. Bei abstandscodierten Gebern wird die Prüfung nach dem Überfahren von 2 Nullmarken durchgeführt. Die Feinsynchronisation wird nicht durchgeführt.</p> <p>Bei Initialisierung über Spur C/D (p0404) wird überprüft, ob die Nullmarke in einem Winkelbereich von $\pm 18^\circ$ mechanisch auftritt.</p> <p>Bei Initialisierung über Hallsensoren (p0404) oder Pollageidentifikation (p1982) wird überprüft, ob die Nullmarke in einem Winkelbereich von $\pm 60^\circ$ elektrisch auftritt.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex yyyy: Festgestellte mechanische Nullmarkenposition (nur bei Spur C/D brauchbar). xxxx: Abweichung der Nullmarke von der erwarteten Position als elektrischer Winkel. Normierung: 32768 dez = 180°</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Bei Hallsensor als Ersatz für Spur C/D den Anschluss kontrollieren. - Anschluss von Spur C oder Spur D kontrollieren. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F32131 (N, A)	Geber 2: Abweichung Lage inkrementell/absolut zu groß
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Absolutwertgeber: Beim zyklischen Lesen der Absolutlage wurde eine zu große Differenz zur inkrementellen Lage festgestellt. Die gelesene Absolutlage wird verworfen.</p> <p>Grenzwert für die Abweichung: - EnDat-Geber: Wird vom Geber geliefert und beträgt mindestens 2 Quadranten (z. B. EQ1 1325 > 2 Quadranten, EQN 1325 > 50 Quadranten). - Andere Geber: 15 Striche = 60 Quadranten.</p> <p>Inkrementalgeber: Beim Überfahren des Nullimpulses wurde eine Abweichung der inkrementellen Lage festgestellt.</p> <p>Bei äquidistanten Nullmarken gilt: - Die erste überfahrene Nullmarke liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarken müssen den n-fachen Abstand bezogen auf die erste Nullmarke haben.</p> <p>Bei abstandscodierten Nullmarken gilt: - Das erste Nullmarkenpaar liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarkenpaare müssen den erwarteten Abstand zum ersten Nullmarkenpaar haben.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Abweichung in Quadranten (1 Strich = 4 Quadranten).</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Verschmutzung der Codescheibe oder starke Magnetfelder in der Umgebung prüfen. - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0425). - Bei Meldung oberhalb einer Drehzahlschwelle gegebenenfalls die Filterzeit reduzieren (p0438).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32135	Geber 2: Fehler bei Lagebestimmung
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der Geber liefert bitweise Zustandsinformationen in einem internen Status-/Fehlerwort. Ein Teil dieser Bits führt zur Auslösung dieser Störung. Andere Bits sind Statusanzeigen. Das Status-/Fehlerwort wird im Störwert angezeigt. Hinweis zur Bitbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für DRIVE-CLiQ-Geber, die zweite für EnDat 2.2-Geber. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: F1 (Safety Statusanzeige). Bit 1: F2 (Safety Statusanzeige). Bit 2: Reserviert (Beleuchtung). Bit 3: Reserviert (Signalamplitude). Bit 4: Reserviert (Positionswert). Bit 5: Reserviert (Überspannung). Bit 6: Reserviert (Unterspannung) / Hardware-Fehler EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserviert (Überstrom) / EnDat-Geber im ungeparkten Zustand abgezogen (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserviert (Batterie) / Überstrom EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserviert / Überspannung EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Beleuchtung (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn Position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Überspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Unterspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Überstrom (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperaturüberschreitung (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn Position 2 (Safety Statusanzeige). Bit 24: Singleturn System (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25: Singleturn Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26: Multiturn Position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27: Multiturn Position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28: Multiturn System (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29: Multiturn Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30: Multiturn Overflow/Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31: Multiturn Batterie (reserviert).</p>
Abhilfe:	<p>- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen. - Gegebenenfalls den Geber tauschen. Hinweis: Ein EnDat 2.2-Geber darf nur im Zustand "Parken" abgezogen und gesteckt werden. Falls ein EnDat 2.2-Geber nicht im Zustand "Parken" abgezogen wurde, ist nach Stecken des Gebers zur Fehlerquittierung ein POWER ON (Aus-/Einschalten) notwendig.</p>
F32136	Geber 2: Fehler bei Bestimmung der Multiturn-Information
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	<p>Der Geber liefert bitweise Zustandsinformationen in einem internen Status-/Fehlerwort. Ein Teil dieser Bits führt zur Auslösung dieser Störung. Andere Bits sind Statusanzeigen. Das Status-/Fehlerwort wird im Störwert angezeigt. Hinweis zur Bitbezeichnung: Die erste Bezeichnung gilt für DRIVE-CLiQ-Geber, die zweite für EnDat 2.2-Geber.</p>

Störwert (r0949, binär interpretieren):

Bit 0: F1 (Safety Statusanzeige).
 Bit 1: F2 (Safety Statusanzeige).
 Bit 2: Reserviert (Beleuchtung).
 Bit 3: Reserviert (Signalamplitude).
 Bit 4: Reserviert (Positionswert).
 Bit 5: Reserviert (Überspannung).
 Bit 6: Reserviert (Unterspannung) / Hardware-Fehler EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 7: Reserviert (Überstrom) / EnDat-Geber im ungeparkten Zustand abgezogen (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 8: Reserviert (Batterie) / Überstrom EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 9: Reserviert / Überspannung EnDat-Versorgung (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 11: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 12: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 13: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 14: Reserviert / Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 15: Interner Kommunikationsfehler (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
 Bit 16: Beleuchtung (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 18: Singleturn Position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 19: Überspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 20: Unterspannung (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 21: Überstrom (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 22: Temperaturüberschreitung (--> F3x405, x = 1, 2, 3).
 Bit 23: Singleturn Position 2 (Safety Statusanzeige).
 Bit 24: Singleturn System (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 25: Singleturn Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
 Bit 26: Multiturn Position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 27: Multiturn Position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 28: Multiturn System (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 29: Multiturn Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 30: Multiturn Overflow/Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
 Bit 31: Multiturn Batterie (reserviert).

Abhilfe: - Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen.
 - Gegebenenfalls den Geber tauschen.

Hinweis:

Ein EnDat 2.2-Geber darf nur im Zustand "Parken" abgezogen und gesteckt werden.

Falls ein EnDat 2.2-Geber nicht im Zustand "Parken" abgezogen wurde, ist nach Stecken des Gebers zur Fehlerquittierung ein POWER ON (Aus-/Einschalten) notwendig.

F32137 Geber 2: Interner Fehler bei Lagebestimmung

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Im DRIVE-CLiQ-Geber ist ein Fehler bei der Lagebestimmung aufgetreten.

Störwert (r0949, binär interpretieren):

yyxxxxxx hex: yy = Gebervariante, xxxxxx = Bitcodierung der Fehlerursache

Bei yy = 08 hex (Bit 27 = 1) gilt die folgende Bitdefinition:

Bit 0: Regelbereich der Sendestromregelung verlassen.

Bit 1: Amplitudenfehler.

Bit 2: Temperatur außerhalb der Schwellen.

Bit 3: Synchronisationsfehler Zähler/Interpolator.

Bit 4: Konfigurationsfehler.

Bit 5: Wandlungszeit des Interpolators unterschritten.

Bit 6: Fehler beim Auslesen des Absolutwertes.

Bit 7: Extern signalisierter Fehler.

Bit 8: F1 (Safety Statusanzeige).

Bit 9: F2 (Safety Statusanzeige).

Bit 16: Sendestromfehler.

Bit 17: Fehler Multiturn-Interface.

Bit 18: Interner Datenfehler (Einschritrigkeitsfehler).

Bit 19: Fehler EEPROM-Interface.

Bit 20: SAR-Wandlerfehler.
 Bit 21: Fehler interne Registerdatenübertragung.
 Bit 22: Externer Fehler.
 Bit 23: Temperaturmeldung.
 Hinweis:
 Bei einer hier nicht beschriebenen Gebervariante wenden Sie sich für nähere Informationen zur Bitcodierung an den Hersteller des Gebers.

Abhilfe:

- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen.
- Gegebenenfalls den DRIVE-CLiQ-Geber tauschen.

F32138 Geber 2: Interner Fehler bei Bestimmung der Multiturninformation

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Im DRIVE-CLiQ-Geber ist ein Fehler bei der Lagebestimmung aufgetreten.
 Störwert (r0949, binär interpretieren):
 yxxxxxx hex: yy = Gebervariante, xxxxxx = Bitcodierung der Fehlerursache
 Bei yy = 08 hex (Bit 27 = 1) gilt die folgende Bitdefinition:
 Bit 0: Regelbereich der Sendestromregelung verlassen.
 Bit 1: Amplitudenfehler.
 Bit 2: Temperatur außerhalb der Schwellen.
 Bit 3: Synchronisationsfehler Zähler/Interpolator.
 Bit 4: Konfigurationsfehler.
 Bit 5: Wandlungszeit des Interpolators unterschritten.
 Bit 6: Fehler beim Auslesen des Absolutwertes.
 Bit 7: Extern signalisierter Fehler.
 Bit 8: F1 (Safety Statusanzeige).
 Bit 9: F2 (Safety Statusanzeige).
 Bit 16: Sendestromfehler.
 Bit 17: Fehler Multiturn-Interface.
 Bit 18: Interner Datenfehler (Einschrittigkeitsfehler).
 Bit 19: Fehler EEPROM-Interface.
 Bit 20: SAR-Wandlerfehler.
 Bit 21: Fehler interne Registerdatenübertragung.
 Bit 22: Externer Fehler.
 Bit 23: Temperaturmeldung.
 Hinweis:
 Bei einer hier nicht beschriebenen Gebervariante wenden Sie sich für nähere Informationen zur Bitcodierung an den Hersteller des Gebers.

Abhilfe:

- Detaillierte Fehlerursache mit Hilfe des Störwertes bestimmen.
- Gegebenenfalls den DRIVE-CLiQ-Geber tauschen.

F32150 (N, A) Geber 2: Initialisierung fehlerhaft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Eine in p0404 angewählte Funktionalität des Gebers arbeitet fehlerhaft.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Gestörte Funktionalität des Gebers.
 Die Bitbelegung entspricht der von p0404 (z. B. Bit 5 gesetzt: Fehler Spur C/D).

Abhilfe:

- Korrekte Einstellung von p0404 prüfen.
- Verwendeten Gebertyp (inkrementell/absolut) und bei SMCxx Geberleitung prüfen.
- Eventuell weitere Fehlermeldungen beachten, die die Störung im Detail beschreiben.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F32151 (N, A) Geber 2: Geberdrehzahl für Initialisierung zu hoch

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die Geberdrehzahl ist während der Initialisierung des Sensor Modules zu hoch.
Abhilfe: Die Drehzahl des Gebers während der Initialisierung entsprechend reduzieren.
Gegebenenfalls die Überwachung ausschalten (p0437.29).
Siehe auch: p0437 (Sensor Module Konfiguration erweitert)

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F32152 (N, A) Geber 2: Maximale Eingangsfrequenz überschritten

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die maximale Eingangsfrequenz der Geberauswertung wurde überschritten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Aktuelle Eingangsfrequenz in Hz.
Siehe auch: p0408 (Rotatorischer Geber Strichzahl)

Abhilfe:
- Drehzahl verringern.
- Geber mit kleinerer Strichzahl verwenden (p0408).

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F32160 (N, A) Geber 2: Analogsensor Kanal A ausgefallen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs.
2: Eingangsspannung außerhalb des eingestellten Messbereichs (p4673).
3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).

Abhilfe:
Zu Störwert = 1:
- Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen.
Zu Störwert = 2:
- Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4673).
Zu Störwert = 3:
- Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F32161 (N, A) Geber 2: Analogsensor Kanal B ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des eingestellten Messbereichs (p4675). 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. Zu Störwert = 2: - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4675). Zu Störwert = 3: - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32163 (N, A) Geber 2: Analogsensor Lagewert überschreitet Grenzwert

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Der Lagewert hat den zulässigen Bereich von -0.5 ... +0.5 überschritten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Lagewert von LVDT-Sensor. 2: Lagewert von Geberkennlinie.
Abhilfe:	Zu Störwert = 1: - LVDT-Übersetzungsverhältnis überprüfen (p4678). - Anschluss des Referenzsignals an Spur B überprüfen. Zu Störwert = 2: - Koeffizienten der Kennlinie überprüfen (p4663 ... p4666).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A32400 (F, N) Geber 2: Warnschwelle Nullmarkenabstand fehlerhaft

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der gemessene Nullmarkenabstand entspricht nicht dem parametrisierten Nullmarkenabstand. Bei abstandscodierten Gebern wird der Nullmarkenabstand aus paarweise erkannten Nullmarken ermittelt. Daraus ergibt sich, dass eine fehlende Nullmarke abhängig von der Paarbildung zu keiner Störung führen kann und auch keine Auswirkung im System hat. Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Letzter gemessener Nullmarkenabstand in Inkrementen (4 Inkremente = 1 Geberstrich). Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung bei der Erfassung des Nullmarkenabstandes.
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken).

	- Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425).
	- Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32401 (F, N)	Geber 2: Warnschwelle Nullmarke ausgefallen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der 1.5-fache parametrisierte Nullmarkenabstand wurde überschritten. Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) bzw. p0424 (Linearer Geber) eingestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Anzahl der Inkremente nach POWER ON oder seit der letzten erfassten Nullmarke (4 Inkremente = 1 Geberstrich).
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken). - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0425). - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F32405 (N, A)	Geber 2: Temperatur in Geberauswertung unzulässig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Geberauswertung bei einem Motor mit DRIVE-CLiQ hat eine unzulässige Temperatur erkannt. Die Fehlerschwelle liegt bei 125 °C. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Gemessene Baugruppentemperatur in 0.1 °C.
Abhilfe:	Die Umgebungstemperatur beim DRIVE-CLiQ-Anschluss des Motors reduzieren.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A32407 (F, N)	Geber 2: Funktionsgrenze erreicht
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Geber hat eine seiner Funktionsgrenzen erreicht. Es wird ein Service empfohlen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Inkrementalsignale 3: Absolutspur 4: Codeanschluss
Abhilfe:	Service durchführen. Gegebenenfalls den Geber austauschen. Hinweis: Die aktuelle Funktionsreserve eines Gebers kann über r4651 angezeigt werden. Siehe auch: p4650 (Geber Funktionsreserve Komponentenummer), r4651 (Geber Funktionsreserve)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A32410 (F, N) Geber 2: Serielle Kommunikation

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Übertragung des seriellen Kommunikationsprotokolls zwischen Geber und Auswertemodul ist fehlerhaft.
 Warnwert (r2124, binär interpretieren):
 Bit 0: Alarmbit im Positionsprotokoll.
 Bit 1: Falscher Ruhepegel auf der Datenleitung.
 Bit 2: Geber antwortet nicht (liefert innerhalb 50 ms kein Startbit).
 Bit 3: CRC-Fehler: Die Prüfsumme im Protokoll vom Geber passt nicht zu den Daten.
 Bit 4: Quittung vom Geber fehlerhaft: Der Geber hat den Auftrag falsch verstanden oder kann ihn nicht ausführen.
 Bit 5: Interner Fehler im seriellen Treiber: Ein unzulässiger Mode-Befehl wurde angefordert.
 Bit 6: Timeout beim zyklischen Lesen.
 Bit 8: Protokoll ist zu lang (z. B. > 64 Bit).
 Bit 9: Überlauf des Empfangspuffers.
 Bit 10: Frameerror beim doppelt Lesen.
 Bit 11: Paritätsfehler.
 Bit 12: Datenleitungspegel während der Monoflopzeit fehlerhaft.

Abhilfe:
 - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen.
 - Steckverbindungen überprüfen.
 - Geber tauschen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A32411 (F, N) Geber 2: Absolutwertgeber meldet Warnungen

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin, Zusatzinformation: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Das Fehlerwort des Absolutwertgebers enthält gesetzte Warnbits.
 Warnwert (r2124, binär interpretieren):
 yyyyyxxx hex: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Fehlerursache
 yyyy = 0:
 Bit 0: Frequenz überschritten (Drehzahl zu hoch).
 Bit 1: Temperatur überschritten.
 Bit 2: Regelreserve Beleuchtung überschritten.
 Bit 3: Batterie entladen.
 Bit 4: Referenzpunkt überfahren.
 yyyy = 1:
 Bit 0: Signalamplitude außerhalb des Regelbereiches.
 Bit 1: Fehler Multiturn-Interface.
 Bit 2: Interner Datenfehler (Singleturn/Multiturn nicht einschrittig).
 Bit 3: Fehler EEPROM-Interface.
 Bit 4: SAR-Wandlerfehler.
 Bit 5: Fehler bei der Registerdatenübertragung.
 Bit 6: Interner Fehler am Error-Pin erkannt (nErr).
 Bit 7: Temperaturschwelle über- bzw. unterschritten.

Abhilfe: Geber tauschen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A32412 (F, N)	Geber 2: Fehlerbit im seriellen Protokoll gesetzt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Geber sendet über das serielle Protokoll ein gesetztes Fehlerbit. Warnwert (r2124, binär interpretieren): Bit 0: Störungsbit im Positionsprotokoll. Bit 1: Warnungsbit im Positionsprotokoll.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A32414 (F, N)	Geber 2: Amplitudenfehler Spur C oder D ($C^2 + D^2$)
Meldungswert:	Spur C: %1, Spur D: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Amplitude ($C^2 + D^2$) der Spur C oder D des Gebers oder aus den Hallsignalen liegt nicht im Toleranzband. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalpegel der Spur D (16 Bit mit Vorzeichen) xxxx = Signalpegel der Spur C (16 Bit mit Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 230 mV (Frequenzgang des Gebers beachten) und bei > 750 mV. Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert von 5333 hex = 21299 dez. Hinweis: Wenn die Amplitude nicht im Toleranzband liegt, dann kann sie nicht zur Initialisierung der Startposition herangezogen werden.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte). - Hallsensor-Box prüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
N32415 (F, A)	Geber 2: Amplitudenwarnung Spur A oder B ($A^2 + B^2$)
Meldungswert:	Amplitude: %1, Winkel: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Amplitude (Wurzel aus $A^2 + B^2$) bei Geber 2 überschreitet die zulässige Toleranz. Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex: yyyy = Winkel xxxx = Amplitude, d. h. Wurzel aus $A^2 + B^2$ (16 Bit ohne Vorzeichen) Nominal müssen die Signalpegel des Gebers im Bereich 375 ... 600 mV liegen (500 mV -25/+20 %). Die Auslöseschwelle liegt bei < 230 mV (Frequenzgang des Gebers beachten). Ein Signalpegel von 500 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert von 299A hex = 10650 dez.

Der Winkel 0 ... FFFF hex entspricht 0 ... 360 Grad der Feinlage. Null Grad liegt beim negativen Nulldurchgang der Spur B an.

Hinweis zu Sensor Modules für Resolver (z. B. SMC10):

Nominal liegen die Signalpegel bei 2900 mV (2.0 Veff). Die Auslöseschwelle liegt bei < 1414 mV (1.0 Veff).

Ein Signalpegel von 2900 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 3333 hex = 13107 dez.

Hinweis bei Verwendung der internen Resolverauswertung (CU250S):

Nominal liegen die Signalpegel bei 1300 mV. Die Auslöseschwelle liegt bei < 650 mV.

Ein Signalpegel von 1300 mV Scheitelwert entspricht dem Zahlenwert 16F3 hex = 5875 dez.

Hinweis:

Die Analogwerte des Amplitudenfehlers sind nicht zeitgleich zur Fehlerauslösung der Hardware des Sensor Modules.

Abhilfe:

- Drehzahlbereich prüfen, Frequenzgang (Amplitudengang) der Messeinrichtung ist für den Drehzahlbereich nicht ausreichend.
- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen.
- Steckverbindungen prüfen.
- Geber bzw. Geberleitung tauschen.
- Sensor Module prüfen (z. B. Kontakte).
- Bei Verschmutzung der Codescheibe oder Alterung der Beleuchtung den Geber tauschen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

A32418 (F, N) Geber 2: Drehzahldifferenz je Abtastrate überschritten

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Bei einem HTL/TTL-Geber hat die Drehzahldifferenz zwischen zwei Abtastzyklen den Wert in p0492 überschritten. Die Änderung des gegebenenfalls gemittelten Drehzahlwertes wird in der Abtastzeit des Stromreglers überwacht. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Siehe auch: p0492 (Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus)

Abhilfe:

- Tachozuleitung auf Unterbrechungen überprüfen.
- Erdung der Tachoschirmung überprüfen.
- Einstellung von p0492 eventuell erhöhen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A32419 (F, N) Geber 2: Spur A oder B außerhalb Toleranz

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Amplituden-/Phasen-/Offsetkorrektur für die Spur A oder B ist an der Begrenzung.
Amplitudenfehlerkorrektur: Amplitude B / Amplitude A = 0.78 ... 1.27
Phase: <84 Grad oder >96 Grad
SMC20: Offsetkorrektur: +/-140 mV
SMC10: Offsetkorrektur: +/-650 mV
Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):
xxxx1: Minimum von Offsetkorrektur Spur B
xxxx2: Maximum von Offsetkorrektur Spur B
xxx1x: Minimum von Offsetkorrektur Spur A
xxx2x: Maximum von Offsetkorrektur Spur A
xx1xx: Minimum von Amplitudenkorrektur Spur B/A
xx2xx: Maximum von Amplitudenkorrektur Spur B/A
x1xxx: Minimum der Phasenfehlerkorrektur

	x2xxx: Maximum der Phasenfehlerkorrektur 1xxxx: Minimum der kubischen Korrektur 2xxxx: Maximum der kubischen Korrektur
Abhilfe:	- Mechanische Anbautoleranzen bei nicht eigengelagerten Gebern prüfen (z. B. Zahnradgeber). - Steckverbindungen überprüfen (auch Übergangswiderstände). - Gebersignale prüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
<hr/>	
A32421 (F, N)	Geber 2: Groblage fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der Istwerterfassung wurde ein Fehler erkannt. Aufgrund dieses Fehlers muss angenommen werden, dass die Istwerterfassung eine falsche Groblage liefert. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 3: Die Absolutposition des seriellen Protokolls und die Spur A/B unterscheidet sich um einen halben Geberstrich. Die Absolutposition muss in dem Quadranten ihre Nulllage haben, in dem beide Spuren negativ sind. Im Fehlerfall kann die Lage um einen Geberstrich fehlerhaft sein.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 3: - Gegebenenfalls bei einem Standardgeber mit Leitung den Hersteller kontaktieren. - Zuordnung der Spuren zum seriell übertragenen Positionswert richtigstellen. Dazu sind die beiden Spuren invertiert am Sensor Module anzuschließen (A mit A* und B mit B* vertauschen) bzw. bei einem programmierbaren Geber den Nullpunktoffset der Position kontrollieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
<hr/>	
A32422 (F, N)	Geber 2: Impulszahl Rechteckgeber außerhalb Toleranzband
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der gemessene Nullmarkenabstand entspricht nicht dem parametrierten Nullmarkenabstand. Bei aktiviertem Rechteckgeber Impulszahl Korrektur und umparametrierte Fehler 31131 erfolgt diese Warnung, wenn der Akkumulator größere Werte als p4683 oder p4684 beinhaltet. Der Nullmarkenabstand für die Nullmarkenüberwachung wird in p0425 (Rotatorischer Geber) eingestellt. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Akkumulierte Differenzimpulse in Geberstrichen.
Abhilfe:	- EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Gebertyp prüfen (Geber mit äquidistanten Nullmarken). - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425). - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32429 (F, N)	Geber 2: Lagedifferenz Hallsensor/Spur C/D und Spur A/B zu groß
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Fehler bei der Spur C/D ist größer als +/-15 ° mechanisch oder +/-60 ° elektrisch bzw. der Fehler bei den Hallsignalen ist größer als +/-60 ° elektrisch. Eine Periode der Spur C/D entspricht 360 ° mechanisch. Eine Periode der Hallsignale entspricht 360 ° elektrisch. Die Überwachung spricht z. B. an, wenn Hallsensoren als Ersatz für die Spur C/D mit falschem Drehsinn angeschlossen wurden oder zu ungenaue Werte liefern. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Bei Spur C/D gilt: Gemessene Abweichung als mechanischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1 °). Bei Hallsignalen gilt: Gemessene Abweichung als elektrischer Winkel (16 Bit mit Vorzeichen, 182 dez entspricht 1 °).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Spur C oder D nicht angeschlossen. - Drehsinn des eventuell als Ersatz für die Spur C/D angeschlossenen Hallsensors richtigstellen. - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Justage des Hallsensors prüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A32431 (F, N)	Geber 2: Abweichung Lage inkrementell/absolut zu groß
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Überfahren des Nullimpulses wurde eine Abweichung der inkrementellen Lage festgestellt. Bei äquidistanten Nullmarken gilt: - Die erste überfahrene Nullmarke liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarken müssen den n-fachen Abstand bezogen auf die erste Nullmarke haben. Bei abstandscodierten Nullmarken gilt: - Das erste Nullmarkenpaar liefert den Bezugspunkt für alle nachfolgenden Prüfungen. Die weiteren Nullmarkenpaare müssen den erwarteten Abstand zum ersten Nullmarkenpaar haben. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Abweichung in Quadranten (1 Strich = 4 Quadranten).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Verschmutzung der Codescheibe oder starke Magnetfelder beseitigen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A32432 (F, N)	Geber 2: Rotorlageadaption korrigiert Abweichung
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Auf der Spur A/B sind Impulse verloren gegangen oder zuviel gezählt worden. Die Korrektur dieser Impulse läuft gerade. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Letzte gemessene Abweichung des Nullmarkenabstandes in Inkrementen (4 Inkremente = 1 Geberstrich). Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung bei der Erfassung des Nullmarkenabstandes.

Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen prüfen. - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen. - Gebergrenzfrequenz überprüfen. - Parameter für Nullmarkenabstand anpassen (p0424, p0425).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32442 (F, N) Geber 2: Batteriespannung Vorwarnung

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Der Geber verwendet zur Sicherung der Multiturn-Information im ausgeschalteten Zustand eine Batterie. Die Batteriespannung reicht nicht mehr aus, um die Multiturn-Information weiterhin zu puffern.
Abhilfe:	Batterie tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32443 (F, N) Geber 2: Unipolar CD Signalpegel außerhalb Spezifikation

Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Der unipolare Pegel (CP/CN oder DP/DN) bei Geber 2 liegt außerhalb der zulässigen Toleranz.</p> <p>Warnwert (r2124, binär interpretieren):</p> <p>Bit 0 = 1: Entweder CP oder CN außerhalb der Toleranz.</p> <p>Bit 16 = 1: Entweder DP oder DN außerhalb der Toleranz.</p> <p>Nominal müssen die unipolaren Signalpegel des Gebers im Bereich 2500 mV +/-500 mV liegen.</p> <p>Die Auslöseschwellen liegen bei < 1700 mV und bei > 3300 mV.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Die Auswertung des Signalpegels wird nur ausgeführt, wenn folgende Bedingungen erfüllt sind:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Sensor Module Eigenschaften vorhanden (r0459.31 = 1). - Überwachung aktiviert (p0437.31 = 1).
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechte Verlegung der Geberleitungen und Schirmung prüfen. - Steckverbindungen und Kontakte überprüfen. - Sind die Spuren C/D korrekt angeschlossen (sind die Signalleitungen CP mit CN bzw. DP mit DN vertauscht)? - Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32460 (N) Geber 2: Analogsensor Kanal A ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen.</p> <p>Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des in p4673 eingestellten Messbereichs. 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).

Abhilfe:	<p>Zu Warnwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. <p>Zu Warnwert = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4673). <p>Zu Warnwert = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32461 (N) Geber 2: Analogsensor Kanal B ausgefallen

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs. 2: Eingangsspannung außerhalb des eingestellten Messbereichs (p4675). 3: Der Betrag der Eingangsspannung hat die Bereichsgrenze überschritten (p4676).
Abhilfe:	<p>Zu Warnwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Ausgangsspannung des Analogsensors überprüfen. <p>Zu Warnwert = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Einstellung der Spannung pro Geberperiode überprüfen (p4675). <p>Zu Warnwert = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Einstellung der Bereichsgrenze überprüfen und gegebenenfalls erhöhen (p4676).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32462 (N) Geber 2: Analogsensor Kein Kanal aktiv

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Beim Analogsensor sind Kanal A und Kanal B nicht aktiviert.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Kanal A und/oder Kanal B aktivieren (p4670). - Geberkonfiguration überprüfen (p0404.17). <p>Siehe auch: p4670 (Analogsensor Konfiguration)</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32463 (N) Geber 2: Analogsensor Lagewert überschreitet Grenzwert

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Der Lagewert hat den zulässigen Bereich von -0.5 ... +0.5 überschritten. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Lagewert von LVDT-Sensor. 2: Lagewert von Geberkennlinie.
Abhilfe:	<p>Zu Warnwert = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - LVDT-Übersetzungsverhältnisüberprüfen (p4678). - Anschluss des Referenzsignals an Spur B überprüfen. <p>Zu Warnwert = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Koeffizienten der Kennlinieüberprüfen (p4663 ... p4666).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32470 (F, N)	Geber 2: Verschmutzung erkannt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Bei der alternativen Gebersystem-Schnittstelle beim Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) wird über 0-Signal an Klemme X521.7 Verschmutzung des Gebers gemeldet.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Steckverbindungen überprüfen. - Geber bzw. Geberleitung tauschen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F32500 (N, A)	Geber 2: Lageverfolgung Verfahrbereich überschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Antrieb/Geber hat bei projektierte Linearachse ohne Modulokorrektur den maximal möglichen Verfahrbereich überschritten. Der Wert ist in p0412 zu lesen und als Anzahl von Motorumdrehungen zu interpretieren.</p> <p>Bei p0411.0 = 1 ist der maximale Verfahrbereich bei projektierte Linearachse auf das 64-fache (+/-32-fache) von p0421 festgelegt.</p> <p>Bei p0411.3 = 1 ist der maximale Verfahrbereich bei projektierte Linearachse auf den größtmöglichen Wert voreingestellt und beträgt +/-p0412/2 (abgerundet auf ganze Umdrehungen). Der größtmögliche Wert ist abhängig von Strichzahl (p0408) und Feinauflösung (p0419).</p>
Abhilfe:	<p>Die Störung ist wie folgt zu beheben:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). <p>Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32501 (N, A)	Geber 2: Lageverfolgung Geberposition außerhalb Toleranzfenster
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Antrieb/Geber wurde im ausgeschalteten Zustand um einen größeren Wert verfahren als im Toleranzfenster parametrier. Der Bezug zwischen Mechanik und Geber besteht eventuell nicht mehr.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Abweichung zur letzten Geberposition in Inkrementen des Absolutwertes.</p> <p>Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Die gefundene Abweichung wird auch in r0477 angezeigt.</p> <p>Siehe auch: p0413 (Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster), r0477 (Messgetriebe Lagedifferenz)</p>
Abhilfe:	<p>Die Lageverfolgung wie folgt zurücksetzen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). <p>Danach ist die Störung zu quittieren und gegebenenfalls eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen (p2507).</p> <p>Siehe auch: p0010 (Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter), p2507 (LR Absolutwertgeberjustage Status)</p>
Reaktion bei N:	KEINE

Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F32502 (N, A) Geber 2: Geber mit Messgetriebe ohne gültige Signale

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Geber mit Messgetriebe stellt keine gültigen Signale mehr zur Verfügung.
Abhilfe: Es ist dafür zu sorgen, dass alle mit Messgetriebe angebauten Geber im Betrieb gültige Istwerte liefern.
Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F32503 (N, A) Geber 2: Lageverfolgung lässt sich nicht zurücksetzen

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Lageverfolgung für das Messgetriebe lässt sich nicht zurücksetzen.
Abhilfe: Die Störung ist wie folgt zu beheben:
- Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4).
- Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1).
- Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0).
Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.
Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

A32700 Geber 2: Wirksamkeitstest liefert nicht Erwartungswert

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Fehlerwort des DRIVE-CLiQ-Gebers liefert gesetzte Fehlerbits.
Störwert (r0949, binär interpretieren):
Bit x = 1: Wirksamkeitstest x ist fehlgeschlagen.
Abhilfe: Geber tauschen.

N32800 (F) Geber 2: Sammelmeldung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Motorgeber hat mindestens einen Fehler erkannt.
Abhilfe: Auswertung der weiteren aktuellen Meldungen.
Reaktion bei F: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung bei F: SOFORT

F32801 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ: Lebenszeichen fehlt

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Betroffene Komponente tauschen. Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32802 (N, A) Geber 2: Zeitscheibenüberlauf

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist ein Zeitscheibenüberlauf bei Geber 2 aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yx hex: y = Betroffene Funktion (Siemens-interne Fehlerdiagnose), x = Betroffene Zeitscheibe x = 9: Zeitscheibenüberlauf der schnellen (Stromreglertakt)-Zeitscheibe. x = A: Zeitscheibenüberlauf der mittleren Zeitscheibe. x = C: Zeitscheibenüberlauf der langsamen Zeitscheibe. yx = 3E7: Timeout beim Warten auf SYNO (z. B. unerwarteter Rückfall in den azyklischen Betrieb).
Abhilfe:	Stromreglerabstastzeit erhöhen. Hinweis: Bei Stromreglerabstastzeit = 31.25 µs ein SMx20 mit Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5xA3 verwenden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32804 (N, A) Geber 2: Checksummenfehler

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	POWER ON (SOFORT)
Ursache:	Beim Auslesen des Programmspeichers auf dem Sensor Module ist ein Checksummenfehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex yyyy: Betroffener Speicherbereich. xxxx: Differenz zwischen der Prüfsumme bei POWER ON und der aktuellen Prüfsumme.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).

- Überprüfen, ob die zulässige Umgebungstemperatur für die Komponente eingehalten wird.
- Sensor Module tauschen.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F32805 (N, A) Geber 2: Prüfsumme EPROM nicht korrekt

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Interne Parameterdaten sind beschädigt.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 01: EEPROM-Zugriff fehlerhaft.
 02: Anzahl der Blöcke im EEPROM zu groß.
Abhilfe: Baugruppe austauschen.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F32806 (N, A) Geber 2: Initialisierung fehlgeschlagen

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: IMPULSSPERRE
Ursache: Die Initialisierung des Gebers ist fehlgeschlagen.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 Bit 0, 1: Initialisierung des Gebers bei drehendem Motor fehlgeschlagen (Abweichung von Grob- und Feinlage in Geberstriche/4).
 Bit 2: Mittenspannungsanpassung für Spur A ist fehlgeschlagen.
 Bit 3: Mittenspannungsanpassung für Spur B ist fehlgeschlagen.
 Bit 4: Mittenspannungsanpassung für Beschleunigungseingang ist fehlgeschlagen.
 Bit 5: Mittenspannungsanpassung für Spur Safety A ist fehlgeschlagen.
 Bit 6: Mittenspannungsanpassung für Spur Safety B ist fehlgeschlagen.
 Bit 7: Mittenspannungsanpassung für Spur C ist fehlgeschlagen.
 Bit 8: Mittenspannungsanpassung für Spur D ist fehlgeschlagen.
 Bit 9: Mittenspannungsanpassung für Spur R ist fehlgeschlagen.
 Bit 10: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen A und B ist zu groß (> 0.5 V).
 Bit 11: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen C und D ist zu groß (> 0.5 V).
 Bit 12: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen Safety A und Safety B ist zu groß (> 0.5 V).
 Bit 13: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen A und Safety B ist zu groß (> 0.5 V).
 Bit 14: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen B und Safety A ist zu groß (> 0.5 V).
 Bit 15: Die Standardabweichung der ermittelten Mittenspannungen ist zu groß (> 0.3 V).
 Bit 16: Interner Fehler - Fehler beim Lesen eines Registers (CAFE).
 Bit 17: Interner Fehler - Fehler beim Schreiben eines Registers (CAFE).
 Bit 18: Interner Fehler - Mittenspannungsanpassung nicht vorhanden.
 Bit 19: Interner Fehler - Fehlerhafter ADC-Zugriff.
 Bit 20: Interner Fehler - Kein Nulldurchgang gefunden.
 Bit 28: Fehler während der Initialisierung des EnDat 2.2-Messgeräts.
 Bit 29: Fehler beim Auslesen der Daten vom EnDat 2.2-Messgerät.
 Bit 30: EEPROM-Checksumme des EnDat 2.2-Messgeräts fehlerhaft.
 Bit 31: Daten des EnDat 2.2-Messgeräts inkonsistent.
 Hinweis:
 Bit 0, 1: Bis 6SL3055-0AA00-5*A0
 Bit 2 ... 20: Ab 6SL3055-0AA00-5*A1

Abhilfe: Störung quittieren.
 Falls die Störung sich nicht quittieren lässt:
 Bit 2 ... 9: Geberspannungsversorgung prüfen.
 Bit 2 ... 14: Entsprechende Leitung prüfen.
 Bit 15 ohne andere Bits: Spur R prüfen, Einstellungen in p0404 prüfen.
 Bit 28: Leitung zwischen EnDat 2.2-Umsetzer und Messgerät überprüfen.
 Bit 29 ... 31: Defektes Messgerät tauschen.

Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A32811 (F, N) Geber 2: Geberseriennummer geändert

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Seriennummer des Gebers hat sich geändert. Die Änderung wird nur bei Gebern mit Seriennummer (z. B. EnDat-Geber) überprüft.
 - Es wurde der Geber getauscht.
Hinweis:
 Mit Lageregelung wird die Seriennummer beim Start der Justage (p2507 = 2) übernommen.
 Bei justiertem Geber (p2507 = 3) wird die Seriennummer auf Änderung überprüft und gegebenenfalls die Justage zurückgesetzt (p2507 = 1).
 Zum Ausblenden der Überwachung der Seriennummer ist wie folgt vorzugehen:
 - Folgende Seriennummer für den entsprechenden Geberdatensatz einstellen: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Abhilfe: Mechanische Justierung des Gebers durchführen. Die neue Seriennummer mit p0440 = 1 übernehmen.
 Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
 Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

F32812 (N, A) Geber 2: Angeforderter Zyklus bzw. RX-/TX-Timing nicht unterstützt

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Ein von der Control Unit angeforderter Zyklus bzw. RX-/TX-Timing wird nicht unterstützt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 0: Applikationszyklus wird nicht unterstützt.
 1: DRIVE-CLiQ-Zyklus wird nicht unterstützt.
 2: Abstand zwischen RX- und TX-Zeitpunkten zu klein.
 3: TX-Zeitpunkt zu früh.

Abhilfe: POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F32813 Geber 2: Hardware Logikeinheit ausgefallen

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache:	Das Fehlerwort des DRIVE-CLiQ Gebers liefert gesetzte Fehlerbits. Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0: ALU watchdog hat ausgelöst. Bit 1: ALU hat Lebenszeichenfehler entdeckt.
Abhilfe:	Geber tauschen.

F32820 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ: Telegramm fehlerhaft

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines. 8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32835 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Geber ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron. Fehlerursache: 33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen. 34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms. 64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

	<p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<p>- POWER ON durchführen. - Betroffene Komponente austauschen. Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
<hr/>	
F32836 (N, A)	Geber 2 DRIVE-CLiQ: Sendefehler bei DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
<hr/>	
F32837 (N, A)	Geber 2 DRIVE-CLiQ: Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<p>- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A32840 Geber 2 DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Es ist ein DRIVE-CLiQ Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler).</p> <p>2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.</p> <p>7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.</p> <p>8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.</p> <p>9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.</p> <p>10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.</p> <p>11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.</p> <p>16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh.</p> <p>32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms.</p> <p>33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.</p> <p>34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.</p> <p>35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.</p> <p>65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.</p> <p>66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<p>- EMV-gerechten Schaltschranksbau und Leitungsverlegung prüfen.</p> <p>- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).</p> <p>Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)</p>

F32845 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT

Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32850 (N, A) Geber 2: Geberauswertung Softwarefehler intern

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler im Sensor Module von Geber 2 aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Hintergrund-Zeitscheibe ist blockiert. 2: Checksumme über den Code-Speicher stimmt nicht. 10000: OEM-Speicher des EnDat-Gebers enthält unverständliche Daten. 11000 ... 11499: Beschreibungsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 11500 ... 11899: Kalibrierungsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 11900 ... 11999: Konfigurationsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 12000 ... 12008: Kommunikation mit AD-Wandler gestört. 16000: DRIVE-CLiQ-Geber Initialisierung Applikation fehlerhaft. 16001: DRIVE-CLiQ-Geber Initialisierung ALU fehlerhaft. 16002: DRIVE-CLiQ-Geber HISI/SISI-Initialisierung fehlerhaft. 16003: DRIVE-CLiQ-Geber Safety-Initialisierung fehlerhaft. 16004: DRIVE-CLiQ-Geber Systemfehler intern.
Abhilfe:	- Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32851 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 2) zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten. - POWER ON bei der betroffenen Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32860 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 2) zur Control Unit ist fehlerhaft.

Fehlerursache:

1 (= 01 hex):

Checksummenfehler (CRC-Fehler).

2 (= 02 hex):

Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.

3 (= 03 hex):

Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.

4 (= 04 hex):

Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.

5 (= 05 hex):

Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.

6 (= 06 hex):

Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.

9 (= 09 hex):

Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.

16 (= 10 hex):

Das empfangene Telegramm ist zu früh.

17 (= 11 hex):

CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh.

18 (= 12 hex):

Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.

19 (= 13 hex):

Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.

20 (= 14 hex):

Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

21 (= 15 hex):

Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

22 (= 16 hex):

Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh.

25 (= 19 hex):

Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F32875 (N, A)	Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung. Fehlerursache: 9 (= 09 hex): Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F32885 (N, A)	Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen Sensor Module (Geber 2) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron. Fehlerursache: 26 (= 1A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh. 33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen. 34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms. 64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms. 98 (= 62 hex): Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen. - POWER ON durchführen. - Betroffene Komponente austauschen. Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F32886 (N, A)	Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT

Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 2) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32887 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Sensor Module für Geber 2) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 96 (= 60 hex): Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen. 97 (= 61 hex): Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32895 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 2) zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:	POWER ON durchführen. Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32896 (N, A) Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent

Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Sensor Module für Geber 2) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentennummer.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen. - Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden. - Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F32899 (N, A) Geber 2: Unbekannte Störung

Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Auf dem Sensor Module für Geber 2 ist eine Störung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nummer der Störung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Störung nachgelesen werden.
Abhilfe:	- Firmware auf dem Sensor Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0148). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A32902 (F, N) Geber 2: SPI-BUS Fehler aufgetreten

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Fehler beim Bedienen des internen SPI-Busses. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A32903 (F, N) Geber 2: I2C-BUS Fehler aufgetreten

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Fehler beim Bedienen des internen I2C-Busses.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F32905 (N, A) Geber 2: Fehlparametrierung

Meldungswert:	Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Es wurde ein Parameter von Geber 2 als fehlerhaft erkannt.</p> <p>Eventuell stimmt der parametrisierte Gebertyp nicht mit dem angeschlossenen überein.</p> <p>Der betroffene Parameter kann wie folgt ermittelt werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Parameternummer über Störwert ermitteln (r0949). - Parameterindex ermitteln (p0187). <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>yyyyxxxx dez: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Parameter</p> <p>xxxx = 421:</p> <p>Beim EnDat-/SSI-Geber muss die Absolutposition im Protokoll kleiner oder gleich 30 Bit sein.</p> <p>yyyy = 0:</p> <p>Keine weiteren Informationen vorhanden.</p> <p>yyyy = 1:</p> <p>Pegel HTL (p0405.1 = 0) kombiniert mit Spurüberwachung A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) wird von dieser Komponente nicht unterstützt.</p> <p>yyyy = 2:</p> <p>In p0400 ist eine Codenummer für einen identifizierten Geber eingetragen, es wurde jedoch keine Identifikation durchgeführt. Bitte starten Sie eine neue Geberidentifikation.</p> <p>yyyy = 3:</p> <p>In p0400 ist eine Codenummer für einen identifizierten Geber eingetragen, es wurde jedoch keine Identifikation durchgeführt. Bitte wählen Sie in p0400 einen Listengeber mit einer Codenummer < 10000.</p> <p>yyyy = 4:</p> <p>SSI-Geber (p0404.9 = 1) ohne Spur A/B wird von dieser Komponente nicht unterstützt.</p> <p>yyyy = 5:</p> <p>Beim SQW-Geber ist der Wert in p4686 größer als in p0425.</p> <p>yyyy = 6:</p> <p>DRIVE-CLIQ-Geber ist bei dieser Firmware-Version nicht einsetzbar.</p> <p>yyyy = 7:</p> <p>Beim SQW-Geber ist die Xist1 Korrektur (p0437.2) nur bei äquidistanten Nullmarken zugelassen.</p> <p>yyyy = 8:</p> <p>Die Polpaarweite des Motors wird vom verwendeten Linearmaßstab nicht unterstützt.</p>

	yyyy = 9: Die Länge der Position im EnDat-Protokoll darf maximal 32 Bit betragen. yyyy = 10: Der angeschlossene Geber wird nicht unterstützt. yyyy = 11: Die Spurüberwachung wird von der Hardware nicht unterstützt.
Abhilfe:	- Überprüfen, ob der angeschlossene Gebertyp mit dem parametrisierten übereinstimmt. - Den durch den Störwert (r0949) und p0187 angegebenen Parameter richtigstellen. Zu Parameternummer = 314: - Polpaarzahl und Messgetriebe-Übersetzung überprüfen. Der Quotient "Polpaarzahl" durch "Messgetriebe-Übersetzung" muss kleiner gleich 1000 sein ($((r0313 * p0433) / p0432 \leq 1000)$).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F32912	Geber 2: Gerätekombination nicht zulässig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die ausgewählte Gerätekombination wird nicht unterstützt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1003: Das angeschlossene Messgerät kann mit dem EnDat 2.2-Umsetzer nicht betrieben werden. Das Messgerät hat beispielsweise keine Strichzahl/Auflösung von 2^n . 1005: Der Typ des Messgeräts (inkrementell) wird vom EnDat 2.2-Umsetzer nicht unterstützt. 1006: Die maximale Dauer (31.25 µs) der EnDat-Übertragung wurde überschritten. 2001: Die eingestellte Kombination von Stromreglertakt, DP-Takt und Safety-Takt wird vom EnDat 2.2-Umsetzer nicht unterstützt. 2002: Die Auflösung des linearen Messgeräts passt nicht zur Polpaarweite des Linearmotors.
Abhilfe:	Zu Störwert = 1003, 1005, 1006: - Zulässiges Messgerät verwenden. Zu Störwert = 2001: - Zulässige Taktkombination einstellen (gegebenenfalls Standardeinstellungen verwenden). Zu Störwert = 2002: - Messgerät mit kleinerer Auflösung verwenden (p0422).
A32915 (F, N)	Geber 2: Konfigurationsfehler
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Konfiguration von Geber 2 ist fehlerhaft. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Umparametrierung zwischen Störung/Warnung ist unzulässig. 419: Der Geber erkennt bei projektierte Feinauflösung Gx_XIST2 einen maximal möglichen, absoluten Lageistwert (r0483), der nicht mehr innerhalb von 32 Bit dargestellt werden kann.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 1: Keine Umparametrierung zwischen Störung/Warnung durchführen. Zu Warnwert = 419: Feinauflösung verringern (p0419) oder Überwachung deaktivieren (p0437.25), falls nicht der gesamte Multiturnbereich benötigt wird.
Reaktion bei F:	KEINE (IASC/DCBRK)

Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

F32916 (N, A) Geber 2: Fehler bei Parametrierung

Meldungswert: Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es wurde ein Parameter von Geber 2 als fehlerhaft erkannt.
 Eventuell stimmt der parametrisierte Gebertyp nicht mit dem angeschlossenen überein.
 Der betroffene Parameter kann wie folgt ermittelt werden:
 - Parameternummer über Störwert ermitteln (r0949).
 - Parameterindex ermitteln (p0187).
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Parameternummer.
 Hinweis:
 Die Störung wird nur bei Gebern mit r0404.10 = 1 oder r0404.11 = 1 ausgegeben. Sie entspricht A32905 bei Gebern mit r0404.10 = 0 und r0404.11 = 0.
Abhilfe: - Überprüfen, ob der angeschlossene Gebertyp mit dem parametrisierten übereinstimmt.
 - Den durch den Störwert (r0949) und p0187 angegebenen Parameter richtigstellen.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A32920 (F, N) Geber 2: Fehler Temperatursensor

Meldungswert: Fehlerursache: %1, Kanalnummer: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten.
 Fehlerursache:
 1 (= 01 hex):
 Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 1630 Ohm).
 2 (= 02 hex):
 Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
 Weitere Werte:
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Kanalnummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe: - Geberleitung auf korrekten Typ und Anschluss überprüfen.
 - Anwahl des Temperatursensors in p0600 bis p0603 überprüfen.
 - Sensor Module tauschen (Hardware-Fehler oder fehlerhafte Kalibrierdaten).
 Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
 Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

A32930 (N) Geber 2: Datalogger hat Daten gespeichert

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei aktivierter Funktion "Datalogger" (p0437.0 = 1) ist ein Fehler beim Sensor Module aufgetreten. Diese Warnung zeigt an, dass zu dem Fehler entsprechende Diagnosedaten auf der Speicherkarte gespeichert wurden.

Die Diagnosedaten werden in folgendem Verzeichnis abgelegt:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN

...

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT

In der TXT-Datei sind folgende Informationen enthalten:

- Anzeige der zuletzt geschriebenen BIN-Datei.
- Anzahl der noch möglichen Schreibvorgänge (von 10000 abwärts).

Hinweis:

Die Auswertung der BIN-Dateien kann nur Siemens-intern erfolgen.

Abhilfe:

Keine notwendig.

Die Warnung verschwindet automatisch.

Der Datalogger ist bereit zur Aufzeichnung des nächsten Fehlerfalls.

Reaktion bei N:

KEINE

Quittierung bei N:

KEINE

A32940 (F, N) Geber 2: Spindelsensor S1 Spannung fehlerhaft

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Spannung des Analogensors S1 der Spindel ist außerhalb des zulässigen Bereiches.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Signalpegel von Sensor S1.

Hinweis:

Ein Signalpegel von 500 mV entspricht dem Zahlenwert von 500 dez.

Abhilfe:

- Spannwerkzeug überprüfen.
- Toleranz überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p5040).
- Schwellen überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p5041).
- Analogsensor S1 und Anschlüsse überprüfen.

Reaktion bei F:

KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F:

SOFORT

Reaktion bei N:

KEINE

Quittierung bei N:

KEINE

F32950 Geber 2: Softwarefehler intern

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2)

Quittierung: POWER ON

Ursache: Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Informationen über die Fehlerquelle.
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module auf neuere Version hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.

A32999 (F, N) Geber 2: Unbekannte Warnung

Meldungswert: Neue Meldung: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Auf dem Sensor Module für Geber 2 ist eine Warnung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann.
Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Nummer der Warnung.

	<p>Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Warnung nachgelesen werden.</p>
Abhilfe:	<p>- Firmware auf dem Sensor Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0148). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).</p>
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
<hr/>	
F33500 (N, A)	Geber 3: Lageverfolgung Verfahrbereich überschritten
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Antrieb/Geber hat bei projektierte Linearachse ohne Modulkorrektur den maximal möglichen Verfahrbereich überschritten. Der Wert ist in p0412 zu lesen und als Anzahl von Motorumdrehungen zu interpretieren. Bei p0411.0 = 1 ist der maximale Verfahrbereich bei projektierte Linearachse auf das 64-fache (+/-32-fache) von p0421 festgelegt. Bei p0411.3 = 1 ist der maximale Verfahrbereich bei projektierte Linearachse auf den größtmöglichen Wert voreingestellt und beträgt +/-p0412/2 (abgerundet auf ganze Umdrehungen). Der größtmögliche Wert ist abhängig von Strichzahl (p0408) und Feinauflösung (p0419).</p>
Abhilfe:	<p>Die Störung ist wie folgt zu beheben: - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
<hr/>	
F33501 (N, A)	Geber 3: Lageverfolgung Geberposition außerhalb Toleranzfenster
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Der Antrieb/Geber wurde im ausgeschalteten Zustand um einen größeren Wert verfahren als im Toleranzfenster parametriert. Der Bezug zwischen Mechanik und Geber besteht eventuell nicht mehr. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Abweichung zur letzten Geberposition in Inkrementen des Absolutwertes. Das Vorzeichen kennzeichnet die Verfahrrichtung. Hinweis: Die gefundene Abweichung wird auch in r0477 angezeigt. Siehe auch: p0413 (Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster), r0477 (Messgetriebe Lagedifferenz)</p>
Abhilfe:	<p>Die Lageverfolgung wie folgt zurücksetzen: - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4). - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1). - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0). Danach ist die Störung zu quittieren und gegebenenfalls eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen (p2507). Siehe auch: p0010 (Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter), p2507 (LR Absolutwertgeberjustage Status)</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33502 (N, A) Geber 3: Geber mit Messgetriebe ohne gültige Signale

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Geber mit Messgetriebe stellt keine gültigen Signale mehr zur Verfügung.
Abhilfe: Es ist dafür zu sorgen, dass alle mit Messgetriebe angebauten Geber im Betrieb gültige Istwerte liefern.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F33503 (N, A) Geber 3: Lageverfolgung lässt sich nicht zurücksetzen

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Lageverfolgung für das Messgetriebe lässt sich nicht zurücksetzen.
Abhilfe: Die Störung ist wie folgt zu beheben:
 - Geberinbetriebnahme anwählen (p0010 = 4).
 - Lageverfolgung Position zurücksetzen (p0411.2 = 1).
 - Geberinbetriebnahme abwählen (p0010 = 0).
 Danach ist die Störung zu quittieren und eine Justage des Absolutwertgebers durchzuführen.
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

A33700 Geber 3: Wirksamkeitstest liefert nicht Erwartungswert

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Das Fehlerwort des DRIVE-CLiQ-Gebers liefert gesetzte Fehlerbits.
 Störwert (r0949, binär interpretieren):
 Bit x = 1: Wirksamkeitstest x ist fehlgeschlagen.
Abhilfe: Geber tauschen.

N33800 (F) Geber 3: Sammelmeldung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Motorgeber hat mindestens einen Fehler erkannt.
Abhilfe: Auswertung der weiteren aktuell anstehenden Meldungen durchführen.
 Reaktion bei F: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
 Quittierung bei F: SOFORT

F33801 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ: Lebenszeichen fehlt

Meldungswert: Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT

Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- EMV-gerechten Schaltschranksaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Betroffene Komponente tauschen. Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33802 (N, A) Geber 3: Zeitscheibenüberlauf

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist ein Zeitscheibenüberlauf bei Geber 3 aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yx hex: y = Betroffene Funktion (Siemens-interne Fehlerdiagnose), x = Betroffene Zeitscheibe x = 9: Zeitscheibenüberlauf der schnellen (Stromreglerakt)-Zeitscheibe. x = A: Zeitscheibenüberlauf der mittleren Zeitscheibe. x = C: Zeitscheibenüberlauf der langsamen Zeitscheibe. yx = 3E7: Timeout beim Warten auf SYNO (z. B. unerwarteter Rückfall in den azyklischen Betrieb).
Abhilfe:	Stromreglerabstastzeit erhöhen. Hinweis: Bei Stromreglerabstastzeit = 31.25 µs ein SMx20 mit Bestellnummer 6SL3055-0AA00-5xA3 verwenden.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33804 (N, A) Geber 3: Checksummenfehler

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	POWER ON (SOFORT)
Ursache:	Beim Auslesen des Programmspeichers auf dem Sensor Module ist ein Checksummenfehler aufgetreten. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): yyyyxxxx hex yyyy: Betroffener Speicherbereich. xxxx: Differenz zwischen der Prüfsumme bei POWER ON und der aktuellen Prüfsumme.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4). - Überprüfen, ob die zulässige Umgebungstemperatur für die Komponente eingehalten wird. - Sensor Module tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33805 (N, A)	Geber 3: Prüfsumme EPROM nicht korrekt
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Interne Parameterdaten sind beschädigt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 01: EEPROM-Zugriff fehlerhaft. 02: Anzahl der Blöcke im EEPROM zu groß.
Abhilfe:	Baugruppe austauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F33806 (N, A)	Geber 3: Initialisierung fehlgeschlagen
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die Initialisierung des Gebers ist fehlgeschlagen. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Bit 0, 1: Initialisierung des Gebers bei drehendem Motor fehlgeschlagen (Abweichung von Grob- und Feinlage in Geberstriche/4). Bit 2: Mittenspannungsanpassung für Spur A ist fehlgeschlagen. Bit 3: Mittenspannungsanpassung für Spur B ist fehlgeschlagen. Bit 4: Mittenspannungsanpassung für Beschleunigungseingang ist fehlgeschlagen. Bit 5: Mittenspannungsanpassung für Spur Safety A ist fehlgeschlagen. Bit 6: Mittenspannungsanpassung für Spur Safety B ist fehlgeschlagen. Bit 7: Mittenspannungsanpassung für Spur C ist fehlgeschlagen. Bit 8: Mittenspannungsanpassung für Spur D ist fehlgeschlagen. Bit 9: Mittenspannungsanpassung für Spur R ist fehlgeschlagen. Bit 10: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen A und B ist zu groß (> 0.5 V). Bit 11: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen C und D ist zu groß (> 0.5 V). Bit 12: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen Safety A und Safety B ist zu groß (> 0.5 V). Bit 13: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen A und Safety B ist zu groß (> 0.5 V). Bit 14: Der Unterschied der Mittenspannungen zwischen B und Safety A ist zu groß (> 0.5 V). Bit 15: Die Standardabweichung der ermittelten Mittenspannungen ist zu groß (> 0.3 V). Bit 16: Interner Fehler - Fehler beim Lesen eines Registers (CAFE). Bit 17: Interner Fehler - Fehler beim Schreiben eines Registers (CAFE). Bit 18: Interner Fehler - Mittenspannungsanpassung nicht vorhanden. Bit 19: Interner Fehler - Fehlerhafter ADC-Zugriff. Bit 20: Interner Fehler - Kein Nulldurchgang gefunden. Bit 28: Fehler während der Initialisierung des EnDat 2.2-Messgeräts. Bit 29: Fehler beim Auslesen der Daten vom EnDat 2.2-Messgerät. Bit 30: EEPROM-Checksumme des EnDat 2.2-Messgeräts fehlerhaft. Bit 31: Daten des EnDat 2.2-Messgeräts inkonsistent. Hinweis: Bit 0, 1: Bis 6SL3055-0AA00-5*A0 Bit 2 ... 20: Ab 6SL3055-0AA00-5*A1
Abhilfe:	Störung quittieren. Falls die Störung sich nicht quittieren lässt: Bit 2 ... 9: Geberspannungsversorgung prüfen. Bit 2 ... 14: Entsprechende Leitung prüfen. Bit 15 ohne andere Bits: Spur R prüfen, Einstellungen in p0404 prüfen. Bit 28: Leitung zwischen EnDat 2.2-Umsetzer und Messgerät überprüfen. Bit 29 ... 31: Defektes Messgerät tauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

A33811 (F, N) Geber 3: Geberseriennummer geändert

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Die Seriennummer des Gebers hat sich geändert. Die Änderung wird nur bei Gebern mit Seriennummer (z. B. EnDat-Geber) überprüft.
- Es wurde der Geber getauscht.
Hinweis:
Mit Lageregelung wird die Seriennummer beim Start der Justage (p2507 = 2) übernommen.
Bei justiertem Geber (p2507 = 3) wird die Seriennummer auf Änderung überprüft und gegebenenfalls die Justage zurückgesetzt (p2507 = 1).
Zum Ausblenden der Überwachung der Seriennummer ist wie folgt vorzugehen:
- Folgende Seriennummer für den entsprechenden Geberdatensatz einstellen: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Abhilfe: Mechanische Justierung des Gebers durchführen. Die neue Seriennummer mit p0440 = 1 übernehmen.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

F33812 (N, A) Geber 3: Angeforderter Zyklus bzw. RX-/TX-Timing nicht unterstützt

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS2

Quittierung: SOFORT

Ursache: Ein von der Control Unit angeforderter Zyklus bzw. RX-/TX-Timing wird nicht unterstützt.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
0: Applikationszyklus wird nicht unterstützt.
1: DRIVE-CLiQ-Zyklus wird nicht unterstützt.
2: Abstand zwischen RX- und TX-Zeitpunkten zu klein.
3: TX-Zeitpunkt zu früh.

Abhilfe: POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F33813 Geber 3: Hardware Logikeinheit ausgefallen

Meldungswert: Fehlerursache: %1 bin

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: IMPULSSPERRE

Ursache: Das Fehlerwort des DRIVE-CLiQ Gebers liefert gesetzte Fehlerbits.
Störwert (r0949, binär interpretieren):
Bit 0: ALU watchdog hat ausgelöst.
Bit 1: ALU hat Lebenszeichenfehler entdeckt.

Abhilfe: Geber tauschen.

F33820 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ: Telegramm fehlerhaft

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)

Quittierung: SOFORT

Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Geber ist fehlerhaft.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler).</p> <p>2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.</p> <p>7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.</p> <p>8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.</p> <p>9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.</p> <p>16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). <p>Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33835 (N, A)	Geber 3 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum betroffenen Geber ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.</p> <p>34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.</p> <p>64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen. - Betroffene Komponente austauschen. <p>Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33836 (N, A)	Geber 3 DRIVE-CLiQ: Sendefehler bei DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F33837 (N, A)	Geber 3 DRIVE-CLiQ: Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
A33840	Geber 3 DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es ist ein DRIVE-CLiQ-Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.

3 (= 03 hex):	Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
4 (= 04 hex):	Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
5 (= 05 hex):	Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
6 (= 06 hex):	Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.
7 (= 07 hex):	Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.
8 (= 08 hex):	Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.
9 (= 09 hex):	Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.
10 (= 0A hex):	Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.
11 (= 0B hex):	Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.
16 (= 10 hex):	Das empfangene Telegramm ist zu früh.
32 (= 20 hex):	Fehler im Header des Telegramms.
33 (= 21 hex):	Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
34 (= 22 hex):	Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
35 (= 23 hex):	Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
64 (= 40 hex):	Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
65 (= 41 hex):	Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.
66 (= 42 hex):	Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
67 (= 43 hex):	Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
Hinweis zum Meldungswert:	Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F33845 (N, A)	Geber 3 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu dem betroffenen Geber ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33850 (N, A) Geber 3: Geberauswertung Softwarefehler intern

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler im Sensor Module von Geber 3 aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1: Hintergrund-Zeitscheibe ist blockiert. 2: Checksumme über den Code-Speicher stimmt nicht. 10000: OEM-Speicher des EnDat-Gebers enthält unverständliche Daten. 11000 ... 11499: Beschreibungsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 11500 ... 11899: Kalibrierungsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 11900 ... 11999: Konfigurationsdaten aus EEPROM fehlerhaft. 12000 ... 12008: Kommunikation mit AD-Wandler gestört. 16000: DRIVE-CLiQ-Geber Initialisierung Applikation fehlerhaft. 16001: DRIVE-CLiQ-Geber Initialisierung ALU fehlerhaft. 16002: DRIVE-CLiQ-Geber HSI/SISI-Initialisierung fehlerhaft. 16003: DRIVE-CLiQ-Geber Safety-Initialisierung fehlerhaft. 16004: DRIVE-CLiQ-Geber Systemfehler intern.
Abhilfe:	- Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33851 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 3) zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten. - POWER ON bei der betroffenen Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33860 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 3) zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.

3 (= 03 hex):
Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.

4 (= 04 hex):
Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.

5 (= 05 hex):
Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.

6 (= 06 hex):
Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.

9 (= 09 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.

16 (= 10 hex):
Das empfangene Telegramm ist zu früh.

17 (= 11 hex):
CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh.

18 (= 12 hex):
Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.

19 (= 13 hex):
Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.

20 (= 14 hex):
Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

21 (= 15 hex):
Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

22 (= 16 hex):
Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh.

25 (= 19 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE
Reaktion bei A: KEINE
Quittierung bei A: KEINE

F33875 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.
Fehlerursache:
9 (= 09 hex):
Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

Reaktion bei N: KEINE
Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F33885 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört**Meldungswert:** Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)**Quittierung:** SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen Sensor Module (Geber 3) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.
Fehlerursache:
 26 (= 1A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.
 33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
 34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
 64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
 98 (= 62 hex): Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.
Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen.
- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F33886 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten**Meldungswert:** Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)**Quittierung:** SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 3) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden.
Fehlerursache:
 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.
Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe: POWER ON durchführen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

F33887 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört**Meldungswert:** Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2**Antriebsobjekt:** CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN**Reaktion:** AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)**Quittierung:** SOFORT

Ursache:	<p>Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Sensor Module für Geber 3) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms.</p> <p>35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>96 (= 60 hex): Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen.</p> <p>97 (= 61 hex): Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33895 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Sensor Module (Geber 3) zur Control Unit ist fehlerhaft.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<p>POWER ON durchführen.</p> <p>Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)</p>
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33896 (N, A) Geber 3 DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent

Meldungswert:	Komponentenummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Sensor Module für Geber 3) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentenummer.</p>

Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen. - Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden. - Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F33899 (N, A) Geber 3: Unbekannte Störung

Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Auf dem Sensor Module für Geber 3 ist eine Störung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann.</p> <p>Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Nummer der Störung.</p> <p>Hinweis:</p> <p>In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Störung nachgelesen werden.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Firmware auf dem Sensor Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0148). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

A33902 (F, N) Geber 3: SPI-BUS Fehler aufgetreten

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Fehler beim Bedienen des internen SPI-Busses.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

A33903 (F, N) Geber 3: I2C-BUS Fehler aufgetreten

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Fehler beim Bedienen des internen I2C-Busses.</p> <p>Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):</p> <p>Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Sensor Module tauschen. - Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
 Quittierung bei F: SOFORT
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE

F33905 (N, A) Geber 3: Fehlparametrierung

Meldungswert: Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es wurde ein Parameter von Geber 3 als fehlerhaft erkannt.
 Eventuell stimmt der parametrisierte Gebertyp nicht mit dem angeschlossenen überein.
 Der betroffene Parameter kann wie folgt ermittelt werden:
 - Parameternummer über Störwert ermitteln (r0949).
 - Parameterindex ermitteln (p0187).
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 yyyxxxxx dez: yyyy = Zusatzinformation, xxxx = Parameter
 xxxx = 421:
 Beim EnDat-/SSI-Geber muss die Absolutposition im Protokoll kleiner oder gleich 30 Bit sein.
 yyyy = 0:
 Keine weiteren Informationen vorhanden.
 yyyy = 1:
 Pegel HTL (p0405.1 = 0) kombiniert mit Spurüberwachung A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) wird von dieser Komponente nicht unterstützt.
 yyyy = 2:
 In p0400 ist eine Codenummer für einen identifizierten Geber eingetragen, es wurde jedoch keine Identifikation durchgeführt. Bitte starten Sie eine neue Geberidentifikation.
 yyyy = 3:
 In p0400 ist eine Codenummer für einen identifizierten Geber eingetragen, es wurde jedoch keine Identifikation durchgeführt. Bitte wählen Sie in p0400 einen Listengeber mit einer Codenummer < 10000.
 yyyy = 4:
 SSI-Geber (p0404.9 = 1) ohne Spur A/B wird von dieser Komponente nicht unterstützt.
 yyyy = 5:
 Beim SQW-Geber ist der Wert in p4686 größer als in p0425.
 yyyy = 6:
 DRIVE-CLiQ-Geber ist bei dieser Firmware-Version nicht einsetzbar.
 yyyy = 7:
 Beim SQW-Geber ist die Xist1 Korrektur (p0437.2) nur bei äquidistanten Nullmarken zugelassen.
 yyyy = 8:
 Die Polpaarweite des Motors wird vom verwendeten Linearmaßstab nicht unterstützt.
 yyyy = 9:
 Die Länge der Position im EnDat-Protokoll darf maximal 32 Bit betragen.
 yyyy = 10:
 Der angeschlossene Geber wird nicht unterstützt.
 yyyy = 11:
 Die Spurüberwachung wird von der Hardware nicht unterstützt.
Abhilfe:
 - Überprüfen, ob der angeschlossene Gebertyp mit dem parametrisierten übereinstimmt.
 - Den durch den Störwert (r0949) und p0187 angegebenen Parameter richtigstellen.
 Zu Parameternummer = 314:
 - Polpaarzahl und Messgetriebe-Übersetzung überprüfen. Der Quotient "Polpaarzahl" durch "Messgetriebe-Übersetzung" muss kleiner gleich 1000 sein ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).
 Reaktion bei N: KEINE
 Quittierung bei N: KEINE
 Reaktion bei A: KEINE
 Quittierung bei A: KEINE

F33912 Geber 3: Gerätekombination nicht zulässig

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (IASC/DCBRK, KEINE)
Quittierung:	IMPULSSPERRE
Ursache:	Die ausgewählte Gerätekombination wird nicht unterstützt. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 1003: Das angeschlossene Messgerät kann mit dem EnDat 2.2-Umsetzer nicht betrieben werden. Das Messgerät hat beispielsweise keine Strichzahl/Auflösung von 2^n. 1005: Der Typ des Messgeräts (inkrementell) wird vom EnDat 2.2-Umsetzer nicht unterstützt. 1006: Die maximale Dauer (31.25 µs) der EnDat-Übertragung wurde überschritten. 2001: Die eingestellte Kombination von Stromreglertakt, DP-Takt und Safety-Takt wird vom EnDat 2.2-Umsetzer nicht unterstützt. 2002: Die Auflösung des linearen Messgeräts passt nicht zur Polpaarweite des Linearmotors.
Abhilfe:	Zu Störwert = 1003, 1005, 1006: - Zulässiges Messgerät verwenden. Zu Störwert = 2001: - Zulässige Taktkombination einstellen (gegebenenfalls Standardeinstellungen verwenden). Zu Störwert = 2002: - Messgerät mit kleinerer Auflösung verwenden (p0422).

A33915 (F, N) Geber 3: Konfigurationsfehler

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Konfiguration von Geber 3 ist fehlerhaft. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 1: Umparametrierung zwischen Störung/Warnung ist unzulässig. 419: Der Geber erkennt bei projektierter Feinauflösung Gx_XIST2 einen maximal möglichen, absoluten Lageistwert (r0483), der nicht mehr innerhalb von 32 Bit dargestellt werden kann.
Abhilfe:	Zu Warnwert = 1: Keine Umparametrierung zwischen Störung/Warnung durchführen. Zu Warnwert = 419: Feinauflösung verringern (p0419) oder Überwachung deaktivieren (p0437.25), falls nicht der gesamte Multiturnbereich benötigt wird.
Reaktion bei F:	KEINE (IASC/DCBRK)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F33916 (N, A) Geber 3: Fehler bei Parametrierung

Meldungswert:	Parameter: %1, Zusatzinformation: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es wurde ein Parameter von Geber 3 als fehlerhaft erkannt. Eventuell stimmt der parametrierte Gebertyp nicht mit dem angeschlossenen überein. Der betroffene Parameter kann wie folgt ermittelt werden: - Parameternummer über Störwert ermitteln (r0949). - Parameterindex ermitteln (p0187).

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Parameternummer.

Hinweis:

Die Störung wird nur bei Gebern mit r0404.10 = 1 oder r0404.11 = 1 ausgegeben. Sie entspricht A33905 bei Gebern mit r0404.10 = 0 und r0404.11 = 0.

Abhilfe:

- Überprüfen, ob der angeschlossene Gebertyp mit dem parametrierten übereinstimmt.
- Den durch den Störwert (r0949) und p0187 angegebenen Parameter richtigstellen.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

Reaktion bei A: KEINE

Quittierung bei A: KEINE

A33920 (F, N) Geber 3: Fehler Temperatursensor

Meldungswert: Fehlerursache: %1, Kanalnummer: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Bei der Auswertung des Temperatursensors ist ein Fehler aufgetreten.

Fehlerursache:

1 (= 01 hex):

Drahtbruch oder Sensor nicht angeschlossen (KTY: R > 1630 Ohm).

2 (= 02 hex):

Gemessener Widerstand zu klein (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Weitere Werte:

Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Kanalnummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Geberleitung auf korrekten Typ und Anschluss überprüfen.
- Anwahl des Temperatursensors in p0600 bis p0603 überprüfen.
- Sensor Module tauschen (Hardware-Fehler oder fehlerhafte Kalibrierdaten).

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)

Quittierung bei F: SOFORT

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A33930 (N) Geber 3: Datalogger hat Daten gespeichert

Meldungswert: -

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Bei aktivierter Funktion "Datalogger" (p0437.0 = 1) ist ein Fehler beim Sensor Module aufgetreten. Diese Warnung zeigt an, dass zu dem Fehler entsprechende Diagnosedaten auf der Speicherkarte gespeichert wurden.

Die Diagnosedaten werden in folgendem Verzeichnis abgelegt:

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN

...

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT

In der TXT-Datei sind folgende Informationen enthalten:

- Anzeige der zuletzt geschriebenen BIN-Datei.
- Anzahl der noch möglichen Schreibvorgänge (von 10000 abwärts).

Hinweis:

Die Auswertung der BIN-Dateien kann nur Siemens-intern erfolgen.

Abhilfe:

Keine notwendig.

Die Warnung verschwindet automatisch.

Der Datalogger ist bereit zur Aufzeichnung des nächsten Fehlerfalls.

Reaktion bei N: KEINE

Quittierung bei N: KEINE

A33940 (F, N)	Geber 3: Spindelsensor S1 Spannung fehlerhaft
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Spannung des Anlogsensors S1 der Spindel ist außerhalb des zulässigen Bereiches. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Signalpegel von Sensor S1. Hinweis: Ein Signalpegel von 500 mV entspricht dem Zahlenwert von 500 dez.
Abhilfe:	- Spannwerkzeug überprüfen. - Toleranz überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p5040). - Schwellen überprüfen und gegebenenfalls anpassen (p5041). - Anlogsensor S1 und Anschlüsse überprüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
F33950	Geber 3: Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Informationen über die Fehlerquelle. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Gegebenenfalls die Firmware im Sensor Module auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
A33999 (F, N)	Geber 3: Unbekannte Warnung
Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Auf dem Sensor Module für Geber 3 ist eine Warnung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer der Warnung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Warnung nachgelesen werden.
Abhilfe:	- Firmware auf dem Sensor Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0148). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018).
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
A34840	VSM DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE

Ursache:	<p>Es ist ein DRIVE-CLiQ-Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler).</p> <p>2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.</p> <p>4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.</p> <p>6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.</p> <p>7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.</p> <p>8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.</p> <p>9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.</p> <p>10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.</p> <p>11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.</p> <p>16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh.</p> <p>32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms.</p> <p>33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.</p> <p>34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.</p> <p>35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.</p> <p>65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.</p> <p>66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). <p>Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)</p>

F34851	VSM DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Voltage Sensing Module (VSM) zur Control Unit ist fehlerhaft.</p> <p>Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt.</p> <p>Fehlerursache:</p> <p>10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.</p>

Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe: Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten.

F34860	VSM DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Voltage Sensing Module (VSM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. 17 (= 11 hex): CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh. 18 (= 12 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 19 (= 13 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 20 (= 14 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 21 (= 15 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 22 (= 16 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh. 25 (= 19 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F34875	VSM DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.

Abhilfe:	<p>Fehlerursache: 9 (= 09 hex): Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p> <ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.
F34885	VSM DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen Voltage Sensing Module (VSM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron. Fehlerursache: 26 (= 1A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh. 33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen. 34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms. 64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms. 98 (= 62 hex): Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p> <p>Abhilfe:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen. - POWER ON durchführen. - Betroffene Komponente austauschen. <p>Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)</p>
F34886	VSM DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Voltage Sensing Module (VSM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p> <p>Abhilfe:</p> <p>POWER ON durchführen.</p>
F34887	VSM DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Voltage Sensing Module) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.</p>

Fehlerursache:
 32 (= 20 hex):
 Fehler im Header des Telegramms.
 35 (= 23 hex):
 Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 66 (= 42 hex):
 Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 67 (= 43 hex):
 Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 96 (= 60 hex):
 Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen.
 97 (= 61 hex):
 Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904).
- Betroffene Komponente austauschen.

F34895 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE (AUS1, AUS2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Voltage Sensing Module (VSM) zur Control Unit ist fehlerhaft.
 Fehlerursache:
 11 (= 0B hex):
 Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe: POWER ON durchführen.
 Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F34896 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent

Meldungswert: Komponentenummer: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Voltage Sensing Module) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Komponentenummer.
Abhilfe:

- POWER ON durchführen.
- Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden.
- Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).

F34950 VSM: Softwarefehler intern

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON

Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler im Voltage Sensing Module (VSM) aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Informationen über die Fehlerquelle. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Gegebenenfalls die Firmware im Voltage Sensing Module auf neuere version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.

A35840	TM DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es ist ein DRIVE-CLiQ-Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines. 8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 33 (= 21 hex): Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen. 34 (= 22 hex): Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 64 (= 40 hex): Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms. 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F35851	TM DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Terminal Module (TM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten.
F35860	TM DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Terminal Module (TM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. 17 (= 11 hex): CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh. 18 (= 12 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 19 (= 13 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 20 (= 14 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 21 (= 15 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 22 (= 16 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh. 25 (= 19 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F35875 TM DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.

Fehlerursache:

9 (= 09 hex):

Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

F35885 TM DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen Terminal Module (TM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.

Fehlerursache:

26 (= 1A hex):

Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

33 (= 21 hex):

Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):

Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.

64 (= 40 hex):

Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

98 (= 62 hex):

Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen.
- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F35886 TM DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Terminal Module (TM) zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden.

Fehlerursache:

65 (= 41 hex):

Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

POWER ON durchführen.

F35887 TM DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört**Meldungswert:** Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** AUS1 (AUS2)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Terminal Module) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.

Fehlerursache:

32 (= 20 hex):

Fehler im Header des Telegramms.

35 (= 23 hex):

Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.

66 (= 42 hex):

Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.

67 (= 43 hex):

Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.

96 (= 60 hex):

Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen.

97 (= 61 hex):

Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904).
- Betroffene Komponente austauschen.

F35895 TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört**Meldungswert:** Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** AUS1 (AUS2)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Terminal Module (TM) zur Control Unit ist fehlerhaft.

Fehlerursache:

11 (= 0B hex):

Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

POWER ON durchführen.

Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F35896 TM DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent**Meldungswert:** Komponentenummer: %1**Antriebsobjekt:** Alle Objekte**Reaktion:** AUS2 (AUS1, AUS3, IASC/DCBRK, KEINE, STOP1, STOP2)**Quittierung:** SOFORT**Ursache:** Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (Terminal Module) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein.

Störwert (r0949, dezimal interpretieren):

Komponentenummer.

Abhilfe:

- POWER ON durchführen.
- Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden.
- Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).

F35950 TM: Softwarefehler intern

Meldungswert: %1

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS2 (KEINE)

Quittierung: POWER ON

Ursache: Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Informationen über die Fehlerquelle.
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- Gegebenenfalls die Firmware im Terminal Module auf neuere Version hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.

A36840 Hub DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb Meldeschwelle

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion: KEINE

Quittierung: KEINE

Ursache: Es ist ein DRIVE-CLiQ-Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten.
Fehlerursache:

- 1 (= 01 hex):
Checksummenfehler (CRC-Fehler).
- 2 (= 02 hex):
Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
- 3 (= 03 hex):
Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
- 4 (= 04 hex):
Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
- 5 (= 05 hex):
Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
- 6 (= 06 hex):
Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.
- 7 (= 07 hex):
Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.
- 8 (= 08 hex):
Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.
- 9 (= 09 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.
- 10 (= 0A hex):
Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.
- 11 (= 0B hex):
Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.
- 16 (= 10 hex):
Das empfangene Telegramm ist zu früh.
- 32 (= 20 hex):
Fehler im Header des Telegramms.
- 33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
- 34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
- 35 (= 23 hex):
Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
- 64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
- 65 (= 41 hex):
Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.

66 (= 42 hex):
 Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 67 (= 43 hex):
 Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F36851 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen DRIVE-CLiQ Hub Module zu der Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt.
 Fehlerursache:
 10 (= 0A hex):
 Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe: Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten.

F36860 Hub DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen DRIVE-CLiQ Hub Module zur Control Unit ist fehlerhaft.
 Fehlerursache:
 1 (= 01 hex):
 Checksummenfehler (CRC-Fehler).
 2 (= 02 hex):
 Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
 3 (= 03 hex):
 Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
 4 (= 04 hex):
 Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
 5 (= 05 hex):
 Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
 6 (= 06 hex):
 Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.
 9 (= 09 hex):
 Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.
 16 (= 10 hex):
 Das empfangene Telegramm ist zu früh.
 17 (= 11 hex):
 CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh.
 18 (= 12 hex):
 Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.
 19 (= 13 hex):
 Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh.
 20 (= 14 hex):
 Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

21 (= 15 hex):

Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

22 (= 16 hex):

Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh.

25 (= 19 hex):

Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

F36875

HUB DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: AUS1 (AUS2)

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.

Fehlerursache:

9 (= 09 hex):

Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

F36885

Hub DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt: Alle Objekte

Reaktion: KEINE

Quittierung: SOFORT

Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom betroffenen DRIVE-CLiQ Hub Module zur Control Unit ist fehlerhaft.

Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.

Fehlerursache:

26 (= 1A hex):

Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

33 (= 21 hex):

Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):

Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.

64 (= 40 hex):

Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

98 (= 62 hex):

Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Spannungsversorgung der betroffenen Komponente überprüfen.
- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

F36886	Hub DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen DRIVE-CLiQ Hub Module zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyyy hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen.
F36887	Hub DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (DRIVE-CLiQ Hub Module) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 96 (= 60 hex): Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen. 97 (= 61 hex): Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyyy hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
F36895	Hub DRIVE-CLiQ (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen DRIVE-CLiQ Hub Module zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyyy hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen. Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F36896	Hub DRIVE-CLiQ (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (DRIVE-CLiQ Hub Module) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentennummer.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - POWER ON durchführen. - Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden. - Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten).
F36950	Hub: Softwarefehler intern
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (KEINE)
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Information über die Fehlerquelle. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Gegebenenfalls die Firmware im DRIVE-CLiQ Hub Module auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren.
F37001	HF Damping Module: Überstrom
Meldungswert:	Fehlerursache: %1 bin
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Das Leistungsteil hat einen Überstrom detektiert. <ul style="list-style-type: none"> - HF Choke Module oder HF Damping Module defekt. - Resonanzfrequenz des Ausgangsfilters wurde angeregt. Störwert (r0949, bitweise interpretieren): Bit 0: Phase U. Bit 1: Phase V. Bit 2: Phase W.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - HF Choke Module und HF Damping Module überprüfen und gegebenenfalls tauschen. - In der Nähe der fehlererzeugenden Frequenz die Motorleistung reduzieren. Hinweis: HF Choke Module (Drosselmodul) HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
F37002	HF Damping Module: Dämpfungsspannung zu hoch
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Dämpfungsspannung hat einen unzulässig hohen Wert erreicht. <ul style="list-style-type: none"> - Eine Motorüberschwingung mit großer Amplitude hat die Resonanzfrequenz des Ausgangsfilters getroffen. - Der Stromregler regt die Resonanz des Ausgangsfilters zu stark an. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Dämpfungsspannung im Fehlerfall [mV]. Siehe auch: r5171 (HF Dämpfungsspannung Istwert)

Abhilfe:

- In der Nähe der fehlererzeugenden Frequenz die Motorleistung reduzieren.
- Stromregler überprüfen und gegebenenfalls anpassen.
- Gegebenenfalls einen anderen Motor verwenden.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37003 HF Damping Module: Dämpfungsspannung nicht aufgebaut

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Es konnte keine Dämpfungsspannung aufgebaut werden.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Dämpfungsspannung im Fehlerfall [mV].
Abhilfe: Verdrahtung beim HF Damping Module (Dämpfungsmodul) überprüfen.
 Siehe auch: r5171 (HF Dämpfungsspannung Istwert)

F37004 HF Damping Module: Übertemperatur Kühlkörper

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die Temperatur des Kühlkörpers im HF Damping Module hat den zulässigen Grenzwert überschritten.
 - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.
 - Überlast.
 - Umgebungstemperatur zu hoch.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Temperatur [0.01 °C].
Abhilfe: - Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
 - Lüftermatten prüfen.
 - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
 Achtung:
 Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05000 quittierbar.
 Hinweis:
 HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37005 HF Damping Module: Überlastung I2t

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Der Filterkondensator des HF Damping Modules wurde überlastet (r5173 = 100 %).
 - Die Filterresonanzfrequenz wurde stark angeregt.
 - Das HF Choke Module ist defekt.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 I2t [100 % = 16384].
Abhilfe: - In der Nähe der fehlererzeugenden Frequenz die Motorleistung reduzieren.
 - In der Nähe der fehlererzeugenden Frequenz nicht längere Zeit verharren.
 - HF Choke Module überprüfen und gegebenenfalls austauschen.
 Hinweis:
 HF Choke Module (Drosselmodul)
 HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
 Siehe auch: r5173 (HF Damping Module Überlast I2t)

F37012	HF Damping Module: Temperaturfühler Kühlkörper Drahtbruch
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Verbindung zu einem der Temperaturfühler der Kühlkörper im HF Damping Module ist unterbrochen. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Bit 0: HF Damping Module Bit 1: HF Choke Module
Abhilfe:	Setzen Sie sich mit dem Hersteller in Verbindung. Hinweis: HF Choke Module (Drosselmodul) HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
F37013	HF Damping Module: Temperaturfühler Kühlkörper Kurzschluss
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Der Temperaturfühler des Kühlkörpers im HF Damping Module ist kurzgeschlossen. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): Bit 0: HF Damping Module Bit 1: HF Choke Module
Abhilfe:	Setzen Sie sich mit dem Hersteller in Verbindung. Hinweis: HF Choke Module (Drosselmodul) HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
F37024	HF Damping Module: Übertemperatur Thermisches Modell
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Temperaturdifferenz zwischen Kühlkörper und Chip und hat den zulässigen Grenzwert überschritten. - Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten. - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall. - Überlast. - Umgebungstemperatur zu hoch. - Pulsfrequenz zu hoch. Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)
Abhilfe:	- Lastspiel anpassen. - Überprüfen, ob der Lüfter läuft. - Lüftermatten prüfen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist. - Motorlast prüfen. - Pulsfrequenz reduzieren, wenn höher als Nennpulsfrequenz.
F37025	HF Damping Module: Übertemperatur Chip
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Chip-Temperatur hat den zulässigen Grenzwert überschritten. - Das zulässige Lastspiel wurde nicht eingehalten. - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall. - Überlast. - Umgebungstemperatur zu hoch. - Pulsfrequenz zu hoch.

Abhilfe:	<p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Temperaturdifferenz zwischen Kühlkörper und Chip [0.01 °C].</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lastspiel anpassen. - Überprüfen, ob der Lüfter läuft. - Lüftermatten prüfen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist. - Motorlast prüfen. - Pulsfrequenz reduzieren, wenn höher als Nennpulsfrequenz. <p>Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul) Siehe auch: r0037 (Leistungsteil Temperaturen)</p>
A37034	HF Damping Module: Übertemperatur Innenraum
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Warnschwelle für Übertemperatur des Innenraums wurde erreicht. Erhöht sich die Temperatur des Innenraums weiter, so kann die Störung F37036 ausgelöst werden.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Umgebungstemperatur eventuell zu hoch. - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall. <p>Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Bereich der Steuerelektronik. Bit 1 = 1: Bereich der Leistungselektronik.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Umgebungstemperatur prüfen. - Lüfter für Innenraum prüfen. <p>Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)</p>
F37036	HF Damping Module: Übertemperatur Innenraum
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die Temperatur im Innenraum des HF DampingModules hat den zulässigen Temperaturgrenzwert überschritten.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall. - Überlast. - Umgebungstemperatur zu hoch. <p>Störwert (r0949, binär interpretieren): Bit 0 = 1: Bereich der Steuerelektronik. Bit 1 = 1: Bereich der Leistungselektronik.</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, ob der Lüfter läuft. - Lüftermatten prüfen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist. <p>Achtung: Diese Störung ist erst nach Unterschreiten des zulässigen Temperaturgrenzwerts abzüglich 5 K quittierbar.</p> <p>Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)</p>
F37040	HF Damping Module: Unterspannung 24 V
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	<p>Ausfall der 24-V-Spannungsversorgung für das HF Damping Module.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Die Unterspannungsschwelle wurde länger als 3 ms unterschritten. <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren): 24-V-Spannung [0.1 V].</p>

Abhilfe:

- 24-V-Gleichspannungsversorgung des HF Damping Modules prüfen.
- POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

A37041 (F) HF Damping Module: Unterspannung 24 V Warnung

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Fehler bei der 24-V-Spannungsversorgung für das HF Damping Module.
 - Die Schwelle 16 V wurde unterschritten.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 24-V-Spannung [0.1 V].

Abhilfe:

- 24-V-Gleichspannungsversorgung des HF Damping Modules prüfen.
- POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
 Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

F37043 HF Damping Module: Überspannung 24 V

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON
Ursache: Überspannung der 24-V-Spannungsversorgung für das HF Damping Module.
 - Die Schwelle 31.5 V wurde länger als 3 ms überschritten.

Abhilfe:

- 24-V-Gleichspannungsversorgung des HF Damping Modules prüfen.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

A37044 (F) HF Damping Module: Überspannung 24 V Warnung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Fehler bei der 24-V-Spannungsversorgung für das HF Damping Module.
 - Die Schwelle 32.0 V wurde überschritten.

Abhilfe:

- 24-V-Gleichspannungsversorgung des HF Damping Modules prüfen.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

Reaktion bei F: KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
 Quittierung bei F: SOFORT (POWER ON)

F37045 HF Damping Module: Unterspannung Versorgung

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT (POWER ON)
Ursache: Spannungsversorgungsfehler im HF Damping Module.
 - Die Spannungsüberwachung signalisiert einen Unterspannungsfehler auf der Baugruppe.
 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 24-V-Spannung [0.1 V].

Abhilfe:

- 24-V-Gleichspannungsversorgung des HF Damping Modules prüfen.
- POWER ON bei der Komponente durchführen (Aus-/Einschalten).
- Gegebenenfalls die Baugruppe tauschen.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

A37049 HF Damping Module: Innenraumlüfter defekt

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Der Innenraumlüfter des HF Damping Modules ist ausgefallen.
Abhilfe: Den Innenraumlüfter des HF Damping Modules prüfen und gegebenenfalls tauschen.

F37050 HF Damping Module: Überspannung 24 V Störung

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS2
Quittierung: POWER ON
Ursache: Die Spannungsüberwachung signalisiert einen Überspannungsfehler auf der Baugruppe.
Abhilfe:

- 24-V-Spannungsversorgung prüfen.
- Gegebenenfalls die Baugruppe tauschen.

F37052 HF Damping Module: EEPROM-Daten fehlerhaft

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: POWER ON
Ursache: Falsche EEPROM-Daten des HF Damping Modules.
 Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren):
 0: Die vom HF Damping Module eingelesenen EEPROM-Daten sind inkonsistent.
 1: Die EEPROM-Daten sind nicht kompatibel zur Firmware des HF Damping Modules.
 Weitere Werte:
 Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:

- Zu Störwert = 0:
Austausch des HF Damping Modules oder Update der EEPROM-Daten.
- Zu Störwert = 1:
Gegebenenfalls die Firmware auf neuere Version hochrüsten.

 Hinweis:
 HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

A37056 (F) HF Damping Module: Übertemperatur Kühlkörper

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Die Temperatur am Kühlkörper des HF Damping Modules hat den zulässigen Grenzwert überschritten.

- Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall.
- Überlast.
- Umgebungstemperatur zu hoch.

 Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
 Temperatur [0.01 °C].
Abhilfe:

- Überprüfen, ob der Lüfter läuft.
- Lüftermatten prüfen.
- Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.

	Achtung: Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05000 quittierbar.
	Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

A37310 (F)	HF Choke Module: Übertemperatur
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Die Temperatur am Kühlkörper des HF Choke Modules hat den zulässigen Grenzwert überschritten. - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall. - Überlast. - Umgebungstemperatur zu hoch. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Temperatur [0.01 °C].
Abhilfe:	- Überprüfen, ob der Lüfter läuft. - Lüftermatten prüfen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist. Achtung: Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05000 quittierbar. Hinweis: HF Choke Module (Drosselmodul)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

F37311	HF Choke Module: Übertemperatur Kühlkörper
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Temperatur am Kühlkörper des HF Choke Modules hat den zulässigen Grenzwert überschritten. - Unzureichende Lüftung, Lüfterausfall. - Überlast. - Umgebungstemperatur zu hoch. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Temperatur [0.01 °C].
Abhilfe:	- Überprüfen, ob der Lüfter läuft. - Lüftermatten prüfen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist. - Motorlast prüfen. Achtung: Diese Störung ist erst nach Unterschreiten der Warnschwelle für die Warnung A05000 quittierbar. Hinweis: HF Choke Module (Drosselmodul)

A37312 (F)	HF Choke Module: Übertemperatur oder Lüfterausfall
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das HF Choke Module meldet Übertemperatur oder den Ausfall des Lüfters. Wenn die Warnung länger als 30s ansteht, wird die Störung F37313 ausgegeben.
Abhilfe:	- Die Leitung zwischen HF Choke Module und HF Damping Module ist abgezogen oder defekt (X21). - Den Lüfter des HF Choke Modules überprüfen und gegebenenfalls tauschen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.

	Hinweis:
	HF Choke Module (Drosselmodul)
	HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)

F37313 HF Choke Module: Übertemperatur oder Lüfterausfall

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Die Warnung A37312 zur Anzeige von Übertemperatur oder Ausfall des Lüfters im HF Choke Module wurde länger als 30 s gemeldet.
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - Die Leitung zwischen HF Choke Module und HF Damping Module ist abgezogen oder defekt (X21). - Den Lüfter des HF Choke Modules überprüfen und gegebenenfalls tauschen. - Prüfen, ob die Umgebungstemperatur im zulässigen Bereich ist.
	Hinweis:
	HF Choke Module (Drosselmodul)
	HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

A37502 (F) HF Damping Module: Dämpfungsspannung zu hoch

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Die Dämpfungsspannung hat die Warnschwelle überschritten.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Eine Motorüberschwingung mit großer Amplitude hat die Resonanzfrequenz des Ausgangsfilters getroffen. - Der Stromregler regt die Resonanz des Ausgangsfilters zu stark an. <p>Überschreitet die die Dämpfungsspannung einen unzulässig hohen Wert, wird F37002 ausgegeben.</p> <p>Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):</p> <p>Dämpfungsspannung im Fehlerfall [mV].</p> <p>Siehe auch: r5171 (HF Dämpfungsspannung Istwert)</p>
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - In der Nähe der fehlererzeugenden Frequenz die Motorleistung reduzieren. - Stromregler überprüfen und gegebenenfalls anpassen. - Gegebenenfalls anderen Motor verwenden.
	Hinweis:
	HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT

N37800 (F) HF Damping Module: Sammelmeldung

Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Das HF Damping Module hat mindestens einen Fehler erkannt.
Abhilfe:	Auswertung der weiteren aktuellen Meldungen.
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT

A37801 (F, N) HF Damping Module: Lebenszeichen fehlt

Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE

Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum HF Damping Module ist fehlerhaft. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- DRIVE-CLiQ-Verbindung überprüfen. - Betroffene Komponente tauschen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul) Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F37804 (N, A) HF Damping Module: CRC

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2 (AUS1, AUS3)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Es ist ein CRC-Fehler beim HF Damping Module aufgetreten.
Abhilfe:	- POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten). - Firmware auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE

F37805 HF Damping Module: Prüfsumme EPROM nicht korrekt

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Interne Parameterdaten sind beschädigt. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 01: EEPROM-Zugriff fehlerhaft. 02: Anzahl der Blöcke im EEPROM zu groß.
Abhilfe:	Baugruppe austauschen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37820 HF Damping Module: Telegramm fehlerhaft

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum Dämpfungsmodul ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.

3 (= 03 hex):
Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben.
4 (= 04 hex):
Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
5 (= 05 hex):
Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste.
6 (= 06 hex):
Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein.
7 (= 07 hex):
Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines.
8 (= 08 hex):
Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines.
9 (= 09 hex):
Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt.
16 (= 10 hex):
Das empfangene Telegramm ist zu früh.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F37835

HF Damping Module: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:

Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt:

CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum HF Damping Module ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.

Fehlerursache:

33 (= 21 hex):

Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):

Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.

64 (= 40 hex):

Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F37836

HF Damping Module: Sendefehler bei DRIVE-CLiQ-Daten

Meldungswert:

Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt:

CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN

Reaktion:

KEINE

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum HF Damping Module ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden.

Fehlerursache:

65 (= 41 hex):

Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.

Abhilfe:	<p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p> <p>POWER ON durchführen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)</p>
F37837	HF Damping Module: Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.</p> <p>Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.</p> <p>Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<p>- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.</p> <p>Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)</p>
A37840	HF Damping Module DRIVE-CLiQ: Fehler unterhalb der Meldeschwelle
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	<p>Es ist ein DRIVE-CLiQ Fehler unterhalb der Meldeschwelle aufgetreten.</p> <p>Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines. 8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt.</p>

11 (= 0B hex):
Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.
16 (= 10 hex):
Das empfangene Telegramm ist zu früh.
32 (= 20 hex):
Fehler im Header des Telegramms.
33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
35 (= 23 hex):
Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
65 (= 41 hex):
Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.
66 (= 42 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
67 (= 43 hex):
Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F37845 HF Damping Module: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zum HF Damping Module ist fehlerhaft.
Fehlerursache:
11 (= 0B hex):
Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

POWER ON durchführen.
Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F37850 HF Damping Module: Softwarefehler intern

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2, AUS3, KEINE)
Quittierung: POWER ON
Ursache: Es ist ein interner Softwarefehler im HF Damping Module aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.

Abhilfe:

- HF Damping Module tauschen.
- Gegebenenfalls Firmware im HF Damping Module hochrüsten.
- Hotline kontaktieren.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37851	HF Damping Module (CU): Lebenszeichen fehlt
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom HF Damping Module zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	Firmware der betroffenen Komponente hochrücken. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
F37860	HF Damping Module (CU): Telegramm fehlerhaft
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom HF Damping Module zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. 17 (= 11 hex): CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh. 18 (= 12 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 19 (= 13 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 20 (= 14 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 21 (= 15 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 22 (= 16 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh. 25 (= 19 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37875 HF Damping Module (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: AUS1 (AUS2)
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.
Fehlerursache:
9 (= 09 hex):
Die Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Verdrahtung der Versorgungsspannung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Versorgung für die DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

F37885 HF Damping Module (CU): Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom Dämpfungsmodul zur Control Unit ist fehlerhaft.
Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.
Fehlerursache:
26 (= 1A hex):
Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.
33 (= 21 hex):
Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
34 (= 22 hex):
Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
64 (= 40 hex):
Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
98 (= 62 hex):
Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.
Hinweis zum Meldungswert:
Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Spannungsversorgung der betroffenen Komponente überprüfen.
- POWER ON durchführen.
- Betroffene Komponente austauschen.

Hinweis:
HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37886 HF Damping Module (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom HF Damping Module zur Control Unit ist fehlerhaft.
Die Daten konnten nicht gesendet werden.

Abhilfe:	<p>Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache POWER ON durchführen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)</p>
F37887	HF Damping Module (CU): Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente (HF Damping Module) wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 96 (= 60 hex): Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen. 97 (= 61 hex): Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p> <p>Abhilfe:</p> <ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen. <p>Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)</p>
F37895	HF Damping Module (CU): Alternierend zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation vom HF Damping Module zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache</p>
Abhilfe:	<p>POWER ON durchführen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul) Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)</p>

F37896	HF Damping Module (CU): Komponenteneigenschaften inkonsistent
Meldungswert:	Komponentennummer: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Eigenschaften der durch den Störwert angegebenen DRIVE-CLiQ-Komponente (HF Damping Module) haben sich gegenüber dem Hochlauf in inkompatibler Weise geändert. Eine Ursache kann z. B. das Tauschen einer DRIVE-CLiQ-Leitung oder DRIVE-CLiQ-Komponente sein. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Komponentennummer.
Abhilfe:	- POWER ON durchführen. - Bei einem Komponententausch gleichen Komponententyp und wenn möglich gleiche Firmware-Version verwenden. - Bei einem Leitungstausch nur Leitungen mit möglichst gleicher Länge verwenden (maximale Leitungslänge beachten). Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
F37899 (N, A)	HF Damping Module: Unbekannte Störung
Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT (POWER ON)
Ursache:	Auf dem HF Damping Module ist eine Störung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Nummer der Störung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Störung nachgelesen werden.
Abhilfe:	- Firmware auf dem HF Damping Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0168). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018). Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE
Reaktion bei A:	KEINE
Quittierung bei A:	KEINE
F37903	HF Damping Module: I2C-Bus Fehler aufgetreten
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die Kommunikation mit einem EEPROM oder A/D-Wandler ist gestört. Störwert (r0949, hexadezimal interpretieren): 80000000 hex: - Softwarefehler intern. 00000001 hex ... 0000FFFF hex: - Baugruppenfehler.
Abhilfe:	Zu Störwert = 80000000 hex: - Firmware auf neuere Version hochrüsten. Zu Störwert = 00000001 hex ... 0000FFFF hex: - Baugruppe austauschen. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

F37950 HF Damping Module: Softwarefehler intern

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	POWER ON
Ursache:	Es ist ein interner Softwarefehler aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Information über die Fehlerquelle. Nur für Siemens-interne Fehlerdiagnose.
Abhilfe:	- Gegebenenfalls die Firmware im HF Damping Module auf neuere Version hochrüsten. - Hotline kontaktieren. Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)

A37999 (F, N) HF Damping Module: Unbekannte Warnung

Meldungswert:	Neue Meldung: %1
Antriebsobjekt:	CU250S_S, CU250S_S_CAN, CU250S_S_DP, CU250S_S_PN
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Auf dem HF Damping Module ist eine Warnung aufgetreten, welche von der Firmware der Control Unit nicht interpretiert werden kann. Dies kann auftreten, wenn die Firmware auf dieser Komponente neuer ist als die Firmware auf der Control Unit. Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): Nummer der Warnung. Hinweis: In einer neueren Beschreibung zur Control Unit kann gegebenenfalls die Bedeutung dieser neuen Warnung nachgelesen werden.
Abhilfe:	- Firmware auf dem HF Damping Module gegen eine ältere Firmware tauschen (r0168). - Firmware auf der Control Unit hochrüsten (r0018). Hinweis: HF Damping Module (Dämpfungsmodul)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3, IASC/DCBRK, STOP1, STOP2)
Quittierung bei F:	SOFORT (POWER ON)
Reaktion bei N:	KEINE
Quittierung bei N:	KEINE

F40000 Störung an DRIVE-CLiQ-Buchse X100

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X100 ist eine Störung aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Störung.
Abhilfe:	Den Störpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

F40001 Störung an DRIVE-CLiQ-Buchse X101

Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X101 ist eine Störung aufgetreten. Störwert (r0949, dezimal interpretieren): Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Störung.
Abhilfe:	Den Störpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

F40002 Störung an DRIVE-CLiQ-Buchse X102

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X102 ist eine Störung aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Störung.
Abhilfe: Den Störpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

F40003 Störung an DRIVE-CLiQ-Buchse X103

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X103 ist eine Störung aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Störung.
Abhilfe: Den Störpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

F40004 Störung an DRIVE-CLiQ-Buchse X104

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X104 ist eine Störung aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Störung.
Abhilfe: Den Störpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

F40005 Störung an DRIVE-CLiQ-Buchse X105

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT
Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X105 ist eine Störung aufgetreten.
Störwert (r0949, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Störung.
Abhilfe: Den Störpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

A40100 Warnung an DRIVE-CLiQ-Buchse X100

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE
Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X100 ist eine Warnung aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Warnung.
Abhilfe: Den Warnpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

A40101 Warnung an DRIVE-CLiQ-Buchse X101

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE

Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X101 ist eine Warnung aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Warnung.

Abhilfe: Den Warnpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

A40102 Warnung an DRIVE-CLiQ-Buchse X102

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE

Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X102 ist eine Warnung aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Warnung.

Abhilfe: Den Warnpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

A40103 Warnung an DRIVE-CLiQ-Buchse X103

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE

Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X103 ist eine Warnung aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Warnung.

Abhilfe: Den Warnpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

A40104 Warnung an DRIVE-CLiQ-Buchse X104

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE

Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X104 ist eine Warnung aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Warnung.

Abhilfe: Den Warnpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

A40105 Warnung an DRIVE-CLiQ-Buchse X105

Meldungswert: %1
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: KEINE

Ursache: Bei dem Antriebsobjekt an der DRIVE-CLiQ-Buchse X105 ist eine Warnung aufgetreten.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
Erste auf diesem Antriebsobjekt aufgetretene Warnung.

Abhilfe: Den Warnpuffer des angegebenen Objektes auswerten.

F40799 CX32: Projektierter Transferendezeitpunkt überschritten

Meldungswert: -
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: KEINE
Quittierung: SOFORT

Ursache: Der projektierte Transferendezeitpunkt bei der Übertragung der zyklischen Istwerte wurde überschritten.

Abhilfe: - POWER ON bei allen Komponenten durchführen (Aus-/Einschalten).
- Hotline kontaktieren.

F40820	CX32 DRIVE-CLiQ: Telegramm fehlerhaft
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zu der betroffenen Controller Extension ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse der Komponente im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 7 (= 07 hex): Es wird ein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist keines. 8 (= 08 hex): Es wird kein SYNC-Telegramm erwartet, aber das empfangene Telegramm ist eines. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)
F40825	CX32 DRIVE-CLiQ: Versorgungsspannung ausgefallen
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS1 (AUS2)
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung. Fehlerursache: 9 (= 09 hex): Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). - Versorgungsspannungsverdrahtung der DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - Dimensionierung der Spannungsversorgung der DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.
F40835	CX32 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zur betroffenen Controller Extension ist fehlerhaft. Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.

Fehlerursache:
 33 (= 21 hex):
 Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.
 34 (= 22 hex):
 Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.
 64 (= 40 hex):
 Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Betroffene Komponente austauschen.

Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F40836 CX32 DRIVE-CLiQ: Sendefehler bei DRIVE-CLiQ-Daten

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zur betroffenen Controller Extension ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden.
 Fehlerursache:
 65 (= 41 hex):
 Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe: POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).

F40837 CX32 DRIVE-CLiQ: Komponente gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT
Ursache: Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden.
 Fehlerursache:
 32 (= 20 hex):
 Fehler im Header des Telegramms.
 35 (= 23 hex):
 Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 66 (= 42 hex):
 Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 67 (= 43 hex):
 Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft.
 Hinweis zum Meldungswert:
 Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:
 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
- Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904).
- Betroffene Komponente austauschen.

F40845 CX32 DRIVE-CLiQ: Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert: Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt: Alle Objekte
Reaktion: AUS2
Quittierung: SOFORT

Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der Control Unit zur betroffenen Controller Extension ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). Siehe auch: p9916 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Slave)

F40851 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Lebenszeichen fehlt

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Controller Extension zur Control Unit ist fehlerhaft. Von der DRIVE-CLiQ-Komponente wurde das Lebenszeichen zur Control Unit nicht gesetzt. Fehlerursache: 10 (= 0A hex): Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	Firmware der betroffenen Komponente hochrüsten.

F40860 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramm fehlerhaft

Meldungswert:	Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Controller Extension zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 1 (= 01 hex): Checksummenfehler (CRC-Fehler). 2 (= 02 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 3 (= 03 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben. 4 (= 04 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 5 (= 05 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste. 6 (= 06 hex): Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein. 9 (= 09 hex): Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt. 16 (= 10 hex): Das empfangene Telegramm ist zu früh. 17 (= 11 hex): CRC-Fehler und das empfangene Telegramm ist zu früh. 18 (= 12 hex): Telegramm ist kürzer als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 19 (= 13 hex): Telegramm ist länger als im Längenbyte bzw. in der Empfangsliste angegeben und das empfangene Telegramm ist zu früh. 20 (= 14 hex): Die Länge des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh. 21 (= 15 hex): Der Typ des empfangenen Telegramms passt nicht zur Empfangsliste und das empfangene Telegramm ist zu früh.

22 (= 16 hex):

Die Adresse des Leistungsteils im Telegramm und in der Empfangsliste stimmt nicht überein und das empfangene Telegramm ist zu früh.

25 (= 19 hex):

Fehlerbit im empfangenen Telegramm ist gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen.
 - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F40875

CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Versorgungsspannung ausgefallen

Meldungswert:

Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

AUS1 (AUS2)

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente zur Control Unit meldet einen Ausfall der Versorgungsspannung.

Fehlerursache:

9 (= 09 hex):

Versorgungsspannung der Komponente ist ausgefallen.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
- Versorgungsspannungsverdrahtung der DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...).
- Dimensionierung der Spannungsversorgung der DRIVE-CLiQ-Komponente überprüfen.

F40885

CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört

Meldungswert:

Komponentenummer: %1, Fehlerursache: %2

Antriebsobjekt:

Alle Objekte

Reaktion:

AUS2

Quittierung:

SOFORT

Ursache:

Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Controller Extension zur Control Unit ist fehlerhaft.

Die Teilnehmer senden und empfangen nicht synchron.

Fehlerursache:

26 (= 1A hex):

Das Lebenszeichenbit im empfangenen Telegramm ist nicht gesetzt und das empfangene Telegramm ist zu früh.

33 (= 21 hex):

Das zyklische Telegramm ist noch nicht eingetroffen.

34 (= 22 hex):

Zeitfehler in der Empfangsliste des Telegramms.

64 (= 40 hex):

Zeitfehler in der Sendeliste des Telegramms.

98 (= 62 hex):

Fehler beim Übergang in den zyklischen Betrieb.

Hinweis zum Meldungswert:

Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt:

0000yyxx hex: yy = Komponentenummer, xx = Fehlerursache

Abhilfe:

- Versorgungsspannung der betroffenen Komponente überprüfen.
 - POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
 - Betroffene Komponente austauschen.
- Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

F40886	CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Fehler beim Senden von DRIVE-CLiQ-Daten
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von der betroffenen Controller Extension zur Control Unit ist fehlerhaft. Die Daten konnten nicht gesendet werden. Fehlerursache: 65 (= 41 hex): Der Telegrammtyp stimmt nicht mit der Sendeliste überein. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten).
F40887	CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Komponente gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Auf der betroffenen DRIVE-CLiQ-Komponente wurde ein Fehler erkannt. Eine fehlerhafte Hardware kann nicht ausgeschlossen werden. Fehlerursache: 32 (= 20 hex): Fehler im Header des Telegramms. 35 (= 23 hex): Empfangsfehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 66 (= 42 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 67 (= 43 hex): Sendefehler: Der Zwischenspeicher des Telegramms ist fehlerhaft. 96 (= 60 hex): Bei der Laufzeitmessung ist die Antwort zu spät eingetroffen. 97 (= 61 hex): Der Austausch der Kenndaten dauert zu lange. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	<ul style="list-style-type: none"> - DRIVE-CLiQ-Verdrahtung überprüfen (Leitungsbruch, Kontakte, ...). - EMV-gerechten Schaltschrankaufbau und Leitungsverlegung prüfen. - Eventuell andere DRIVE-CLiQ-Buchse verwenden (p9904). - Betroffene Komponente austauschen.
F40895	CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Zyklische Datenübertragung gestört
Meldungswert:	Komponentennummer: %1, Fehlerursache: %2
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Die DRIVE-CLiQ-Kommunikation von dem betroffenen Controller Extension zur Control Unit ist fehlerhaft. Fehlerursache: 11 (= 0B hex): Synchronisationsfehler bei der alternierend zyklischen Datenübertragung. Hinweis zum Meldungswert: Die einzelnen Informationen sind im Meldungswert (r0949/r2124) wie folgt verschlüsselt: 0000yyxx hex: yy = Komponentennummer, xx = Fehlerursache
Abhilfe:	POWER ON durchführen (Aus-/Einschalten). Siehe auch: p9915 (DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltschwelle Master)

A50001 (F)	PROFINET Konfigurationsfehler
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Ein PROFINET-Controller versucht mit einem fehlerhaften Konfiguriertelegramm eine Verbindung aufzubauen. Es wurde die Funktion "Shared Device" aktiviert (p8929 = 2). Warnwert (r2124, dezimal interpretieren): 10: A/F-CPU konfiguriert gemischtes PZD/PROFIsafe Telegramm. 13: F-CPU und PROFIsafe ist nicht aktiviert (p9601.3). 15: PROFIsafe Telegramm der F-CPU stimmt nicht mit Einstellung in p9501.30 überein. Siehe auch: p9601 (SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Prozessor 1))
Abhilfe:	Projektierung der PROFINET Controller und Einstellung von p8929 überprüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A50010 (F)	PROFINET Name of Station ungültig
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	PROFINET Name of Station ist ungültig.
Abhilfe:	Name of Station korrigieren (p8920) und aktivieren (p8925 = 2). Siehe auch: p8920 (PN Name of Station)
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
A50020 (F)	PROFINET: Zweiter Controller fehlt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde die PROFINET-Funktion "Shared Device" aktiviert (p8929 = 2). Es ist aber nur die Verbindung zu einem PROFINET Controller vorhanden.
Abhilfe:	Projektierung der PROFINET Controller und Einstellung von p8929 überprüfen.
Reaktion bei F:	KEINE (AUS1, AUS2, AUS3)
Quittierung bei F:	SOFORT
F50510	FBLOCKS: Anmeldung der Ablaufgruppe abgelehnt
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Bei der Anmeldung der Ablaufgruppen der Freien Funktionsblöcke bei der Abtastzeiten-Verwaltung wurde die Anmeldung mindestens einer Ablaufgruppe abgelehnt. Möglicherweise wurden zu viele verschiedene Hardware-Abtastzeiten durch die Freien Funktionsblöcke belegt.
Abhilfe:	- Anzahl der verfügbaren Hardware-Abtastzeiten (T _{ab} < 8 ms) prüfen (r7903).

F50511	FBLOCKS: Kein Speicher für Freie Funktionsblöcke mehr verfügbar
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	AUS2
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	Mit dem Aktivieren der Freien Funktionsblöcke wurde mehr Speicher angefordert als auf der Control Unit verfügbar ist.
Abhilfe:	Keine notwendig.
A50513 (F)	FBLOCKS: Ablaufreihenfolgewert bereits vergeben
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde versucht ein bereits einem Funktionsblock auf diesem Antriebsobjekt zugeordneter Ablaufreihenfolgewert an einen weiteren Funktionsblock auf demselben Antriebsobjekt zu vergeben. Ein Ablaufreihenfolgewert kann auf einem Antriebsobjekt nur genau einem Funktionsblock zugeordnet werden.
Abhilfe:	Anderen bisher auf diesem Antriebsobjekt noch nicht verwendeten Wert für die Ablaufreihenfolge einstellen.
Reaktion bei F:	KEINE
Quittierung bei F:	SOFORT
A50517	FBLOCKS: Interne Messung aktiv
Meldungswert:	-
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	KEINE
Ursache:	Es wurde eine Siemens-interne Messung aktiviert.
Abhilfe:	POWER ON bei der betroffenen Control Unit durchführen (Aus-/Einschalten).
F50518	FBLOCKS: Abtastzeit freie Ablaufgruppe weicht bei Download ab
Meldungswert:	%1
Antriebsobjekt:	Alle Objekte
Reaktion:	KEINE
Quittierung:	SOFORT
Ursache:	<p>Im heruntergeladenen STARTER/SCOUT-Projekt wurde die Hardware-Abtastzeit einer Freien Ablaufgruppe (1 <= p20000[i] <= 256) auf einen zu kleinen oder zu großen Wert eingestellt.</p> <p>Die Abtastzeit muss zwischen 1 ms und dem Wert r20003 - r20002 liegen.</p> <p>Ist die Abtastzeit der gewählten Freien Ablaufgruppe < 1 ms, so wird der Ersatzwert von 1 ms verwendet.</p> <p>Ist der Wert >= r20003, so wird die Abtastzeit auf die nächst größere oder gleiche Software-Abtastzeit >= r21003 gesetzt.</p> <p>Störwert (r0949, dezimal interpretieren):</p> <p>Nummer des Index von p20000 der Ablaufgruppe, bei der die Abtastzeit falsch eingestellt ist.</p> <p>Nummer der Ablaufgruppe = Störwert + 1</p>
Abhilfe:	<p>- Die Abtastzeit der Ablaufgruppe richtig einstellen.</p> <p>- Gegebenenfalls alle Bausteine aus der Ablaufgruppe entfernen.</p> <p>Hinweis:</p> <p>Die Störung F50518 erkennt nur eine fehlerhaft parametrisierte Ablaufgruppe. Sollte nach der Korrektur von p20000[i] im Projekt dieser Fehler beim Download wieder auftreten, so ist erneut anhand des Störwertes (r0949) die betroffene Ablaufgruppe zu ermitteln und die Abtastzeit richtig einzustellen.</p>

Anhang

A

Inhalt

A.1	ASCII-Tabelle (auszugsweise)	A-1748
A.2	Motorcodeliste	A-1748

A.1 ASCII-Tabelle (auszugsweise)

Die folgende Tabelle enthält die Dezimal- und Hexadezimaldarstellung ausgewählter ASCII-Zeichen.

Tabelle A-1 ASCII-Tabelle (auszugsweise)

Zeichen	Dezimal	Hexadezimal	Zeichen	Dezimal	Hexadezimal
Leerzeichen	32	20	H	72	48
-	45	2D	I	73	49
0	48	30	J	74	4A
1	49	31	K	75	4B
2	50	32	L	76	4C
3	51	33	M	77	4D
4	52	34	N	78	4E
5	53	35	O	79	4F
6	54	36	P	80	50
7	55	37	Q	81	51
8	56	38	R	82	52
9	57	39	S	83	53
A	65	41	T	84	54
B	66	42	U	85	55
C	67	43	V	86	56
D	68	44	W	87	57
E	69	45	X	88	58
F	70	46	Y	89	59
G	71	47	Z	90	5A

A.2 Motorcodeliste

Tabelle A-2 Motorcode für Synchronmotoren

Bestellnummer	Motortyp (p0300)	Motorcode (p0301)
1LE400x-1ABxx-xxxx	204	20401
1LE400x-1BBxx-xxxx	204	20402

Abkürzungsverzeichnis

Abkürzungen, die bei SINAMICS G120 verwendet werden:

Abkürzung	Bedeutung
A	
AC	Wechselstrom
A/D	Analog-Digital-Konverter
ADR	Adresse
AFM	Zusätzliche Frequenzmodulation
AG	Automatisierungsgerät
AI	Analogeingang (Analog Input)
AK	Anforderungsidentifizierung
AO	Analogausgang (Analog Output)
AOP	Advanced Operator Panel (Komfortbedienfeld)
ASIC	Application Specific Integrated Circuit (Anwendungsspezifischer integrierter Schaltkreis)
ASP	Analog-Sollwert
ASVM	Asymmetrische Raumvektormodulation
B	
BCC	Block-Prüfzeichen
BCD	Binär codierter Dezimalcode
BI	Binektoreingang
BIA	Berufsgenossenschaftliches Institut für Arbeitssicherheit
BICO	Binektor-Konnektor-Technologie
BO	Binektorausgang
BOP	Basic Operator Panel
C	
C	Inbetriebnahme
CB	Kommunikationsbaugruppe
CCW	Gegen den Uhrzeigersinn
CDS	Befehlsdatensatz (Command Data Set)
CI	Konnektoreingang (Connector Input)
CM	Konfigurierungs-Management
CMD	Befehl (Command)
CO	Konnektorausgang (Connector Output)
CO/BO	Konnektor-Ausgang/Binektor-Ausgang
COM	Mittelkontakt eines Wechselkontaktes (Klemme ist an NO oder NC angeschlossen)

Abkürzung	Bedeutung
CU	Control Unit
CW	Im Uhrzeigersinn
D	
D/A	Digital-Analog-Umsetzer
DC	Gleichstrom
DDS	Antriebsdatensatz (Drive Data Set)
DI	Digital-Eingang (Digital Input)
DIP	DIP-Schalter
DO	Digitalausgang (Digital Output)
DP	Verteilte E/As
DS	Antriebs-Zustand
E	
EEC	Europäische Wirtschaftsgemeinschaft
EEPROM	Elektrisch löschbarer, programmierbarer Festwertspeicher (Erasable Programmable Read-Only Memory)
ELCB	Erdschluss-Schutzschalter
EMC	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)
EMF	Elektromagnetische Kraft
ES	Technisches System (Engineering System)
ESB	Ersatzschaltbild
F	
FAQ	Häufig gestellte Frage
FB	Funktionsbaustein
FCC	Feldstromregelung
FCL	Schnelle Strombegrenzung
FF	Festfrequenz
FFB	Freier Funktionsbaustein
FLB	Flat-Top-Modulation
FOC	Feldorientierte Regelung
FP	Funktionsplan
FREQ	Frequenz
FSA	Baugröße A
FSB	Baugröße B
FSC	Baugröße C
FSD	Baugröße D
FSE	Baugröße E
FSF	Baugröße F
G	
GSD	Geräte-Stamm-Datei
GSG	Inbetriebnahme-Anleitung (Getting Started Guide)
GUI ID	Eindeutige globale Kennung

Abkürzung Bedeutung**H**

HIW	Haupt-Istwert
HMI	Mensch-Maschine-Schnittstelle (Human Machine Interface)
HO	Hohe Überlast (Konstantes Drehmoment)
HSW	Haupt-Sollwert
HTL	Hochspannungs-Transistor-Logik

I

IASC	Internal Armature Short-Circuit (Interner Anker-Kurzschluss)
IBN	Inbetriebnahme
IGBT	Bipolartransistor mit isolierter Steuerelektrode (Insulated Gate Bipolar Transistor)
I/O	Ein-/Ausgang
IOP	Intelligent Operator Panel

J

JOG	Tippen
-----	--------

K

KDV	Kreuzweiser Datenvergleich
KIB	Kinetische Pufferung

L

LCD	Flüssigkristallanzeige
LED	Leuchtdiode
LGE	Länge
LO	Leichte Überlast (Veränderbares Drehmoment)
LSTO	Sichere Drehmomentabschaltung mit Einrastung
LWL	Lichtwellenleiter

M

MHB	Motor-Haltebremse
MLP	Mehrsprachen-Paket
MOP	Motorpotenziometer

N

NC	Schließer, Ruhekontakt
NEMA	National Electrical Manufacturers Association
NO	Öffner, Arbeitskontakt

O

OLM	Optische Koppelbaugruppe
OLP	Stecker für optische Verbindung
OP	Operator Panel (Bedienfeld)
OPI	Betriebsanleitung

P

P1	Prozessor 1
P2	Prozessor 2
Pe	PROFIenergy

Abkürzung	Bedeutung
PID	Proportional Integral Differenzial
PKE	Parameterkennung
PKW	Parameterkennung Wert
PLC	Speicherprogrammierbare Steuerung (Programmable Logic Control)
PM	Power Module
PM-IF	Power Module-Schnittstelle
PPO	Parameter-Prozessdatenobjekt
PTC	Positiver Temperaturkoeffizient (Positive Temperature Coefficient)
PWE	Parameterwert
PWM	Pulsbreitenmodulation
pxxxx	Schreibbare Parameter
PZD	Prozessdaten
Q	
QC	Schnellinbetriebnahme
R	
RAM	Speicher mit wahlfreiem Zugriff (Random Access Memory)
RCCB	Fehlerstrom-Schutzschalter (Residual Current Circuit Breaker)
RCD	Fehlerstrom-Schutzeinrichtung (Residual Current Device)
RFG	Hochlaufgeber (Ramp-Function Generator)
RFI	Hochfrequenzstörung (Radio Frequency Interference)
ROM	Festwertspeicher (Read-Only Memory)
RPM	Umdrehungen pro Minute (Revolutions Per Minute)
rxxxx	Festwertparameter von Analogsignalen
RZM	Raumzeigermodulation
S	
SBC	Sichere Bremsenansteuerung
SLS	Sicher begrenzte Drehzahl
SLVC	Geberlose Vektorregelung (Sensorless Vector Control)
SOL	Serielle Verbindung als Option (Serial Option Link)
SS1	Sicherer Halt 1
STO	Sichere Drehmomentabschaltung
STW	Steuerwort
STX	Textanfang
SVM	Raumvektormodulation (Space Vector Modulation)
T	
TTL	Transistor-Transistor-Logik
U	
U/f	Spannung/Frequenz
USS	Universelle serielle Schnittstelle

Abkürzung	Bedeutung
V	
VC	Vektorregelung (Vector Control)
VT	Variables Drehmoment (Variable Torque)
W	
WEA	Wiedereinschaltautomatik
Z	
ZSW	Zustandswort
ZUSW	Zusatz-Sollwert

Index

C

Zahlen

- 1020
 - Erläuterung der Symbole (Teil 1), 2-1118
- 1021
 - Erläuterung der Symbole (Teil 2), 2-1119
- 1022
 - Erläuterung der Symbole (Teil 3), 2-1120
- 1030
 - Umgang mit BICO-Technik, 2-1121
- 1530
 - Interne Steuer-/Zustandsworte, Datensätze, 2-1179
- 1550
 - Sollwertkanal, 2-1123, 2-1124, 2-1334, 2-1345
- 1690
 - Vektorregelung, U/f-Steuerung, 2-1123, 2-1124, 2-1334, 2-1345
- 1700
 - Vektorregelung, Drehzahlregelung und Bildung der Momentengrenzen, 2-1124
- 1710
 - Vektorregelung, Stromregelung, 2-1125
- 2201
 - Anschlussübersicht, 2-1127
- 2221
 - Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 0 ... DI 5), 2-1128
- 2222
 - Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 6, DI 16 ... DI 19), 2-1129
- 2230
 - Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 24 ... DI/DO 25), 2-1130
- 2231
 - Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional (DI/DO 26 ... DI/DO 27), 2-1131
- 2242
 - Digitalausgänge (DO 0 ... DO 2), 2-1132
- 2251
 - Analogeingänge (AI 0 ... AI 1), 2-1133
- 2261
 - Analogausgänge (AO 0 ... AO 1), 2-1134
- 2381
 - Steuerbefehle und Abfragebefehle, 2-1136
- 2382
 - Zustände, 2-1137
- 2401
 - PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), Übersicht, 2-1139
- 2410
 - PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), Adressen und Diagnose, 2-1140
- 2421
 - Standardtelegramme und Prozessdaten (PZD), 2-1141
- 2422
 - Herstellerspezifische/Freie Telegramme und Prozessdaten (PZD), 2-1142
- 2440
 - PZD-Empfangssignale Verschaltung, 2-1143
- 2441
 - STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 2), 2-1144
- 2442
 - STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0), 2-1145
- 2443
 - STW1 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1), 2-1146
- 2444
 - STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 0), 2-1147
- 2445
 - STW2 Steuerwort-Verschaltung (p2038 = 1), 2-1148
- 2446
 - STW3 Steuerwort-Verschaltung, 2-1149
- 2450
 - PZD-Sendesignale Verschaltung, 2-1150
- 2451
 - ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 2), 2-1151

- 2452
 - ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0), 2-1152
- 2453
 - ZSW1 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1), 2-1153
- 2454
 - ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 0), 2-1154
- 2455
 - ZSW2 Zustandswort-Verschaltung (p2038 = 1), 2-1155
- 2456
 - ZSW3 Zustandswort-Verschaltung, 2-1156
- 2463
 - POS_STW1-Positioniersteuerwort 1 Verschaltung, 2-1157
- 2464
 - POS_STW2-Positioniersteuerwort 2 Verschaltung, 2-1158
- 2468
 - Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), 2-1159
- 2469
 - Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo, 2-1160
- 2470
 - Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), 2-1161
- 2471
 - Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), Servo, 2-1162
- 2472
 - Zustandsworte Freie Verschaltung, 2-1163
- 2500
 - Übersicht Interne Steuer-/Zustandsworte, 2-1179
- 2501
 - Steuerwort Ablaufsteuerung, 2-1180
- 2503
 - Zustandswort Ablaufsteuerung, 2-1181
- 2505
 - Steuerwort Sollwertkanal, 2-1182
- 2510
 - Zustandswort 1 (r0052), 2-1183
- 2511
 - Zustandswort 2 (r0053), 2-1184
- 2512
 - Steuerwort 1 (r0054), 2-1185
- 2513
 - Steuerwort 2 (r0055), 2-1186
- 2520
 - Steuerwort Drehzahlregler, 2-1187
- 2522
 - Zustandswort Drehzahlregler, 2-1188
- 2526
 - Zustandswort Regelung, 2-1189
- 2530
 - Zustandswort Stromregelung, 2-1190
- 2534
 - Zustandswort Überwachungen 1, 2-1191
- 2536
 - Zustandswort Überwachungen 2, 2-1192
- 2537
 - Zustandswort Überwachungen 3, 2-1193
- 2546
 - Steuerwort Störungen/Warnungen, 2-1194
- 2548
 - Zustandswort Störungen/Warnungen 1 und 2, 2-1195
- 2634
 - Ablaufsteuerung - Fehlende Freigaben, 2-1196
- 2701
 - Einfache Bremsensteuerung, 2-1198
- 2800
 - Parametermanager, 2-1200
- 2802
 - Überwachungen und Störungen/Warnungen, 2-1201
- 2804
 - Zustandsworte, 2-1202
- 2810
 - STO, Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment), SS1 (Safe Stop 1), 2-1203
- 2812
 - F-DI, Fail-safe Digital Input (Fehlerrückmeldung), 2-1204
- 2814
 - SBC (Safe Brake Control), 2-1205
- 2819
 - SS1, Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1), Interner STOP A, B, F, 2-1207
- 2820
 - SLS, Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit), 2-1208
- 2823
 - SSM, Safe Speed Monitor, 2-1209

- 2824
 - SDI, Safe Direction, 2-1210
- 2840
 - Steuer- und Zustandswort, 2-1211
- 2850
 - Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI 0 ... F-DI 2), 2-1212
- 2853
 - Fehlersicherer Digitalausgang (F-DO 0), 2-1213
- 2855
 - F-DI Zuordnung, 2-1214, 2-1215
- 2857
 - F-DO Zuordnung, 2-1216
- 2858
 - Extended Functions über PROFIsafe (9601.2 = 1 und 9601.3 = 1), 2-1217
- 2915
 - Standardtelegramme, 2-1219
- 2917
 - Herstellerspezifische Telegramme, 2-1220
- 3001
 - Sollwertkanal, 2-1222
- 3010
 - Drehzahlfest Sollwerte, Binärauswahl (p1016 = 2), 2-1223
- 3011
 - Drehzahlfest Sollwerte, Direktauswahl (p1016 = 1), 2-1224
- 3020
 - Motorpotenziometer, 2-1225
- 3030
 - Haupt-/Zusatzsollwert, Sollwertskalierung, Tippen, 2-1226
- 3040
 - Richtungsbegrenzung und Richtungsumkehr, 2-1227
- 3050
 - Ausblendbänder und Drehzahlbegrenzungen, 2-1228
- 3060
 - Einfachhochlaufgeber, 2-1229
- 3070
 - Erweiterter Hochlaufgeber, 2-1230
- 3080
 - Hochlaufgeber-Auswahl, -Zustandswort, -Nachführung, 2-1231
- 3095
 - Bildung der Drehzahlgrenzen (r0108.8 = 0), 2-1233
- 3610
 - Betriebsart Tippen, 2-1235
- 3612
 - Betriebsart Referenzieren/Referenzpunktfahrt (p2597 = 0-Signal), 2-1236
- 3614
 - Modus Fliegendes Referenzieren (p2597 = 1-Signal), 2-1237
- 3615
 - Betriebsart Verfahrssätze Externer Satzwechsel, 2-1238
- 3616
 - Betriebsart Verfahrssätze, 2-1239
- 3617
 - Fahren auf Festanschlag, 2-1240
- 3618
 - Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI, Dynamikwerte, 2-1241
- 3620
 - Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI, 2-1242
- 3625
 - Betriebsartensteuerung, 2-1243
- 3630
 - Verfahrensbereichsbegrenzungen, 2-1244
- 3635
 - Interpolator, 2-1245
- 3640
 - Steuerwort Satzanwahl/MDI Anwahl, 2-1246
- 3645
 - Zustandswort 1, 2-1247
- 3646
 - Zustandswort 2, 2-1248
- 3650
 - Zustandswort Aktiver Verfahrssatz/MDI aktiv, 2-1249
- 4010
 - Lageistwertaufbereitung, 2-1251
- 4015
 - Lageregler, 2-1252
- 4020
 - Stillstands-/Positionierüberwachung, 2-1253
- 4025
 - Dynamische Schleppabstandsüberwachung, Nockenschaltwerke, 2-1254
- 4704
 - Lage- und Temperaturerfassung Geber 1 ... 2, 2-1256
- 4710
 - Drehzahlwert- und Pollageerfassung Motorgeber (Geber 1), Servo, 2-1257

- 4715
 - Drehzahlwert- und Pollageerfassung
Motorgeber ASM/SM (Geber 1), Vektor, 2-1258
- 4720
 - Geberschnittstelle, Empfangssignale
Geber 1 ... 3, 2-1259
- 4730
 - Geberschnittstelle, Sendesignale
Geber 1 ... 2, 2-1260
- 4735
 - Geberauswertung, Referenzmarkensuche mit Nullmarkensatz Geber 1, 2-1261
- 4750
 - Absolutwert bei Inkrementalgeber, 2-1262
- 5020
 - Drehzahlsollwertfilter und Drehzahlvorsteuerung, 2-1264
- 5030
 - Referenzmodell, Vorsteuersymmetrierung, Sollwert n-Regler, 2-1265
- 5040
 - Drehzahlregler mit Geber, 2-1266
- 5042
 - Drehzahlregler, Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber (p1402.4 = 1), 2-1267
- 5050
 - Drehzahlregleradaption (Kp_n/Tn_n-Adaption), 2-1268
- 5060
 - Momentensollwert, Umschaltung Reglungsart, 2-1269
- 5210
 - RDrehzahlregler ohne Geber, 2-1270
- 5300
 - U/f-Steuerung, 2-1271
- 5490
 - Drehzahlregelung Konfiguration, 2-1272
- 5610
 - Momentenbegrenzung/-reduzierung/-Interpolator, 2-1273
- 5620
 - Motorische/Generatorische Momentengrenze, 2-1274
- 5630
 - Obere/Untere Momentengrenze, 2-1275
- 5640
 - Modusumschaltung, Leistungs-/Strombegrenzung, 2-1276
- 5650
 - Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler, 2-1277
- 5710
 - Stromsollwertfilter 1 ... 2, 2-1278
- 5714
 - Iq- und Id-Regler, 2-1279
- 5722
 - Feldstromvorgabe, Flussregler, 2-1280
- 6030
 - Drehzahlsollwert, Statik, 2-1282
- 6031
 - Vorsteuersymmetrierung, Beschleunigungsmodell, 2-1283
- 6040
 - Drehzahlregler, 2-1284
- 6050
 - Kp_n/Tn_n-Adaption, 2-1285
- 6060
 - Momentensollwert, 2-1286
- 6220
 - Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), 2-1287
- 6300
 - U/f-Kennlinie und Spannungsanhebung, 2-1288
- 6310
 - Resonanzdämpfung und Schlupfkompensation, 2-1289
- 6320
 - Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f), 2-1290
- 6490
 - Drehzahlregelung Konfiguration, 2-1291
- 6491
 - Flussregler Konfiguration, 2-1292
- 6630
 - Obere/Untere Momentengrenze, 2-1293
- 6640
 - Strom-/Leistungs-/Momentengrenzen, 2-1294
- 6710
 - Stromsollwertfilter, 2-1295
- 6714
 - Iq- und Id-Regler, 2-1296
- 6721
 - Id-Sollwert (PEM, p0300 = 2), 2-1297
- 6722
 - Feldschwächkennlinie, Id-Sollwert (ASM, p0300 = 1), 2-1298
- 6723
 - Feldschwächregler, Flussregler (ASM, p0300 = 1), 2-1299

- 6724
Feldschwächregler (PEM, p0300 = 2xx),
2-1300
- 6730
Schnittstelle zum Power Module
(ASM, p0300 = 1), 2-1301
- 6731
Schnittstelle zum Power Module
(PEM, p0300 = 2xx), 2-1302
- 6799
Anzeigesignale, 2-1303
- 70742
SINAMICS_FP_Bildunterschrift
Ebene 3 Bild 2-67 6302 – Resonanz-
dämpfung und Schlupfkompensati-
on, 2-1264
- 7200
Abtastzeiten der Ablaufgruppen, 2-1305
- 7210
AND (AND-Funktionsbausteine mit
4 Eingängen), 2-1306
- 7212
OR (OR-Funktionsbausteine mit
4 Eingängen), 2-1307
- 7214
XOR (XOR-Funktionsbausteine mit
4 Eingängen), 2-1308
- 7216
NOT (Invertierer), 2-1309
- 7220
ADD (Addierer mit 4 Eingängen),
SUB (Subtrahierer), 2-1310
- 7222
MUL (Multiplizierer),
DIV (Dividierer), 2-1311
- 7224
AVA (Absolutwertbildner), 2-1312
- 7225
NCM (Numerischer Vergleicher), 2-1313
- 7226
PLI (Skalierung Polygonzug), 2-1314
- 7230
MFP (Impulsbildner),
PCL (Impulsverkürzer), 2-1315
- 7232
PDE (Einschaltverzögerer), 2-1316
- 7233
PDF (Ausschaltverzögerer), 2-1317
- 7234
PST (Impulsverlängerer), 2-1318
- 7240
RSR (RS-Flip-Flop),
DFR (D-Flip-Flop), 2-1319
- 7250
BSW (Binär-Umschalter),
NSW (Numerischer Umschalter),
2-1320
- 7260
LIM (Begrenzer), 2-1321
- 7262
PT1 (Glättungsglied), 2-1322
- 7264
INT (Integrator),
DIF (Differenzierglied), 2-1323
- 7270
LVM (Grenzwertmelder doppelseitig mit
Hysterese), 2-1324
- 7950
Festwerte, Binärauswahl (p2216 = 2),
2-1328
- 7951
Festwerte, Direktauswahl (p2216 = 1),
2-1329
- 7954
Motorpotenziometer, 2-1330
- 7957
Regelung (Servo), 2-1331
- 7958
Regelung (Vektor), 2-1332
- 8005
Übersicht Signale und Überwachungs-
funktionen, 2-1334
- 8010
Drehzahlmeldungen 1, 2-1335
- 8011
Drehzahlmeldungen 2, 2-1336
- 8012
Drehmomentmeldungen,
Motor blockiert/gekippt, 2-1337
- 8013
Lastüberwachung, 2-1338
- 8014
Thermische Überwachung Leistungsteil,
2-1339
- 8016
Thermische Überwachung Motor, 2-1340
- 8017
Thermische Motormodelle, 2-1341
- 8020
Überwachungsfunktionen 1, 2-1342
- 8021
Überwachungsfunktionen 2, 2-1343
- 8050
Übersicht Störungen und Warnungen,
2-1345

8060
 Störpuffer, 2-1346
8065
 Warnpuffer, 2-1347
8070
 Stör-/Warntriggerwort (r2129), 2-1348
8075
 Stör-/Warnkonfiguration, 2-1349
8550
 Übersicht Datensätze, 2-1351
8560
 Befehlsdatensätze
 (Command Data Set, CDS), 2-1352
8565
 Antriebsdatensätze
 (Drive Data Set, DDS), 2-1353
8570
 Geberdatensätze
 (Encoder Data Set, EDS), 2-1354
9204
 CANopen, Empfangstelegramm Freies
 PDO Mapping (p8744 = 2), 2-1165
9206
 CANopen, Empfangstelegramm Predefi-
 ned Connection Set (p8744 = 1),
 2-1166
9210
 CANopen, Sendetelegramm Predefined
 Connection Set (p8744 = 1), 2-1168
9220
 CANopen, Steuerwort CANopen, 2-1169
9226
 CANopen, Zustandswort CANopen,
 2-1170
9310
 Feldbus-Schnittstelle, Konfiguration, Ad-
 ressen und Diagnose, 2-1172
9342
 Feldbus-Schnittstelle, STW1 Steuerwort-
 Verschaltung, 2-1173
9352
 CANopen, Sendetelegramm Freies PDO
 Mapping (p8744 = 2), 2-1167
 Feldbus-Schnittstelle, ZSW1 Zustands-
 wort-Verschaltung, 2-1174
9360
 Feldbus-Schnittstelle,
 Empfangstelegramm Freie Verschal-
 tung über BICO (p0922 = 999), 2-1175

9370
 Feldbus-Schnittstelle, Sendetelegramm
 Freie Verschaltung über BICO (p0922
 = 999), 2-1176
9372
 Feldbus-Schnittstelle, Zustandswort Freie
 Verschaltung, 2-1177

A

Abhängigkeit (Parameter), 1-18
Abkürzungsverzeichnis, B-1749
Allgemeines
 zu Funktionspläne, 2-1117
 zu Parametern, 1-8
 zu Störungen und Warnungen, 3-1356
Änderbar (Parameter), 1-13
Antriebsdatensätze, 2-1350
Anzeige
 Störungen, 3-1356
 Warnungen, 3-1356
ASCII-Tabelle, A-1748
AUS1, 3-1357
AUS1_VERZÖGERT, 3-1357
AUS2, 3-1357
AUS3, 3-1358
Ausblendbänder, 2-1221, 2-1232
Axxxx, 3-1360

B

Befehlsdatensätze, 2-1350
Beobachtungsparameter, 1-9
Berechnet, 1-11
Beschreibung (Parameter), 1-17
BI, Binektoreingang, 1-10
BICO-Technik, 2-1121
Binector
 Input (BI), 1-10
 Output (BO), 1-10
Bitfeld (Parameter), 1-18
BO, Binektorausgang, 1-10
Bremsensteuerung, 2-1197

C

CDS, Befehlsdatensatz (Command Data
 Set), 1-14, 2-1350, 2-1352
CI, Konnektoreingang, 1-10
CO, Konnektorausgang, 1-10
CO/BO, Konnektor-/Binektorausgang, 1-10
Connector
 Input (CI), 1-10
 Output (CO), 1-10
Cxxxxx, 3-1360

D

Data Set, 2-1350
 Command Data Set, CDS, 1-14
 Drive Data Set, DDS, 1-14
 Encoder Data Set, EDS, 1-14
 Motor Data Set, MDS, 1-14
 Power unit Data Set, PDS, 1-14
 Datensatz, 2-1350
 Antriebsdatensatz, 1-14
 Befehlsdatensatz, 1-14
 Geberdatensatz, 1-14
 Leistungsteildatensatz, 1-14
 Motordatensatz, 1-14
 Datentyp (Parameter), 1-12
 DCBRK, 3-1358
 DDS, Antriebsdatensatz (Drive Data Set),
 1-14, 2-1350, 2-1353
 Drehmomentmeldungen, 2-1333
 Drehrichtungsbegrenzung, 2-1221, 2-1232
 Drehrichtungsumschaltung, 2-1221, 2-1232
 Drehzahlfeststellwerte, 2-1221, 2-1232
 Drehzahlmeldungen, 2-1333
 Drehzahlregelung
 U/f-Steuerung, 2-1263
 Vektor, 2-1281
 Dynamischer Index (Parameter), 1-14

E

EDS, Geberdatensatz (Encoder Data Set),
 1-14, 2-1350
 EDS, Geberdatensätze (Encoder Data Set),
 2-1354
 Einfachpositionierer (EPOS), 2-1234
 Einheit (Parameter), 1-15
 Einstellparameter, 1-9

F

Fehlermeldungen, 3-1365
 Festwerte, 2-1328, 2-1329
 Folgeparameter, 1-9
 Freie Funktionsbausteine, 2-1304
 Freie Telegramme, 2-1142

Funktionsplan (Parameter), 1-16
 Funktionspläne, 2-1107
 Funktionspläne Allgemeines
 Erläuterung der Symbole (Teil 1), 2-1118
 Erläuterung der Symbole (Teil 2), 2-1119
 Erläuterung der Symbole (Teil 3), 2-1120
 Umgang mit BICO-Technik, 2-1121
 Funktionspläne Bremsensteuerung
 Einfache Bremsensteuerung, 2-1198
 Funktionspläne CANopen
 Empfangstelegramm Freies PDO Mapping
 (p8744 = 2), 2-1165
 Empfangstelegramm Predefined Connection Set
 (p8744 = 1), 2-1166
 Sendetelegramm Freies PDO Mapping
 (p8744 = 2), 2-1167
 Sendetelegramm Predefined Connection Set
 (p8744 = 1), 2-1168
 Steuerwort CANopen, 2-1169
 Zustandswort CANopen, 2-1170
 Funktionspläne Datensätze
 Antriebsdatensätze
 (Drive Data Set, DDS), 2-1353
 Befehlsdatensätze
 (Command Data Set, CDS), 2-1352
 Geberdatensätze
 (Encoder Data Set, EDS), 2-1354
 Übersicht, 2-1351
 Funktionspläne Ein-/Ausgangsklemmen
 Analogausgänge (AO 0 ... AO 1), 2-1134
 Analogeingänge (AI 0 ... AI 1), 2-1133
 Anschlussübersicht, 2-1127
 Digitalausgänge (DO 0 ... DO 2), 2-1132
 Digitaleingänge potenzialgetrennt
 (DI 0 ... DI 5), 2-1128
 Digitaleingänge potenzialgetrennt (DI 6,
 DI 16 ... DI 19), 2-1129
 Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional
 (DI/DO 24 ... DI/DO 25), 2-1130
 Digitaleingänge/-ausgänge bidirektional
 (DI/DO 26 ... DI/DO 27), 2-1131

Funktionspläne Einfachpositionierer (EPOS)
 Betriebsart Referenzieren/Referenzpunktfahrt (p2597 = 0-Signal), 2-1236
 Betriebsart Sollwertdirektvorgabe/MDI, Dynamikwerte, 2-1241
 Betriebsart Tippen, 2-1235
 Betriebsart Verfahrssätze, 2-1239
 Betriebsart Verfahrssätze Externer Satzwechsel, 2-1238
 Betriebsartensteuerung, 2-1243
 Fahren auf Festanschlag, 2-1240
 Interpolator, 2-1245
 Modus Fliegendes Referenzieren (p2597 = 1-Signal), 2-1237
 Sollwertdirektvorgabe/MDI, 2-1242
 Steuerwort Satzanwahl/MDI Anwahl, 2-1246
 Verfahrbereichsbegrenzungen, 2-1244
 Zustandswort 1, 2-1247
 Zustandswort 2, 2-1248
 Zustandswort Aktiver Verfahrssatz/MDI aktiv, 2-1249
Funktionspläne Feldbus-Schnittstelle
 Empfangstelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), 2-1175
 Konfiguration, Adressen und Diagnose, 2-1172
 Sendetelegramm Freie Verschaltung über BICO (p0922 = 999), 2-1176
 STW1 Steuerwort-Verschaltung, 2-1173
 ZSW1 Zustandswort-Verschaltung, 2-1174
 Zustandswort Freie Verschaltung, 2-1177

Funktionspläne Freie Funktionsbausteine
 Abtastzeiten der Ablaufgruppen, 2-1305
 ADD (Addierer mit 4 Eingängen), 2-1310
 AND (Und), 2-1306
 AVA (Absolutwertbildner), 2-1312
 BSW (Binär-Umschalter), 2-1320
 DFR (D-Flip-Flop), 2-1319
 DIF (Differenzierglied), 2-1323
 DIV (Dividierer), 2-1311
 INT (Integrator), 2-1323
 LIM (Begrenzer), 2-1321
 LVM (Grenzwertmelder doppelseitig mit Hysterese), 2-1324
 MFP (Impulsbildner), 2-1315
 MUL (Multiplizierer), 2-1311
 NCM (Numerischer Vergleicher), 2-1313
 NOT (Invertierer), 2-1309
 NSW (Numerischer Umschalter), 2-1320
 OR (Oder), 2-1307
 PCL (Impulsverkürzer), 2-1315
 PDE (Einschaltverzögerer), 2-1316
 PDF (Ausschaltverzögerer), 2-1317
 PLI (Skalierung Polygonzug), 2-1314
 PST (Impulsverlängerer), 2-1318
 PT1 (Glättungsglied), 2-1322
 RSR (RS-Flip-Flop), 2-1319
 SUB (Subtrahierer), 2-1310
 XOR (Exklusiv-Oder), 2-1308
Funktionspläne Geberauswertung
 Absolutwert bei Inkrementalgeber, 2-1262
 Drehzahlwert- und Pollageerfassung Motorgeber (Geber 1), Servo, 2-1257
 Drehzahlwert- und Pollageerfassung Motorgeber ASM/SM (Geber 1), Vektor, 2-1258
 Geberschnittstelle, Empfangssignale Geber 1 ... 3, 2-1259
 Geberschnittstelle, Sendesignale Geber 1 ... 2, 2-1260
 Lage- und Temperaturerfassung Geber 1 ... 2, 2-1256
 Referenzmarkensuche mit Nullmarkensatz Geber 1, 2-1261

Funktionspläne Interne Steuer-/Zustands- worte

Ablaufsteuerung - Fehlende Freigaben,
2-1196

Steuerwort Ablaufsteuerung, 2-1180

Steuerwort Drehzahlregler, 2-1187

Steuerwort Sollwertkanal, 2-1182

Steuerwort Störungen/Warnungen,
2-1194

Steuerwort 1 (r0054), 2-1185

Steuerwort 2 (r0055), 2-1186

Übersicht, 2-1179

Zustandswort Ablaufsteuerung, 2-1181

Zustandswort Drehzahlregler, 2-1188

Zustandswort Regelung, 2-1189

Zustandswort
Störungen/Warnungen 1 und 2,
2-1195

Zustandswort Stromregelung, 2-1190

Zustandswort Überwachungen 1, 2-1191

Zustandswort Überwachungen 2, 2-1192

Zustandswort Überwachungen 3, 2-1193

Zustandswort 1 (r0052), 2-1183

Zustandswort 2 (r0053), 2-1184

Funktionspläne Lageregelung

Dynamische Schleppabstands-
überwachung, 2-1254

Lageistwertaufbereitung, 2-1251

Lageregler, 2-1252

Nockenschaltwerke, 2-1254

Stillstands-/Positionierüberwachung,
2-1253

Funktionspläne PROFIdrive

Empfangstelegramm Freie Verschaltung
über BICO (p0922 = 999), 2-1159

Empfangstelegramm Freie Verschaltung
über BICO (p0922 = 999), Servo,
2-1160

Herstellerspezifische/Freie Telegramme
und Prozessdaten (PZD), 2-1142

POS_STW1-Positioniersteuerwort 1
Verschaltung, 2-1157

POS_STW2-Positioniersteuerwort 2
Verschaltung, 2-1158

PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN),
Adressen und Diagnose, 2-1140

PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN),
Übersicht, 2-1139

PZD-Empfangssignale Verschaltung,
2-1143

PZD-Sendesignale Verschaltung, 2-1150

Sendetelegramm Freie Verschaltung über
BICO (p0922 = 999), 2-1161

Sendetelegramm Freie Verschaltung über
BICO (p0922 = 999), Servo, 2-1162

Standardtelegramme und Prozessdaten
(PZD), 2-1141

STW1 Steuerwort-Verschaltung
(p2038 = 0), 2-1145

STW1 Steuerwort-Verschaltung
(p2038 = 1), 2-1146

STW1 Steuerwort-Verschaltung
(p2038 = 2), 2-1144

STW2 Steuerwort-Verschaltung
(p2038 = 0), 2-1147

STW2 Steuerwort-Verschaltung
(p2038 = 1), 2-1148

STW3 Steuerwort-Verschaltung, 2-1149

ZSW1 Zustandswort-Verschaltung
(p2038 = 0), 2-1152

ZSW1 Zustandswort-Verschaltung
(p2038 = 1), 2-1153

ZSW1 Zustandswort-Verschaltung
(p2038 = 2), 2-1151

ZSW2 Zustandswort-Verschaltung
(p2038 = 0), 2-1154

ZSW2 Zustandswort-Verschaltung
(p2038 = 1), 2-1155

ZSW3 Zustandswort-Verschaltung,
2-1156

Zustandsworte Freie Verschaltung,
2-1163

- Funktionspläne PROFInergy
 - Steuerbefehle und Abfragebefehle, 2-1136
 - Zustände, 2-1137
- Funktionspläne Safety Integrated Basic Functions
 - F-DI, Fail-safe Digital Input (Fehlersicherer Digitaleingang), 2-1204
 - Parametermanager, 2-1200
 - SBC (Safe Brake Control), 2-1205
 - STO, Safe Torque Off (Sicher abgeschaltetes Moment), SS1 (Safe Stop 1), 2-1203
 - Überwachungen und Störungen/Warnungen, 2-1201
 - Zustandsworte, 2-1202
- Funktionspläne Safety Integrated Extended Functions
 - Extended Functions über PROFIsafe (9601.2 = 1 und 9601.3 = 1), 2-1217
 - F-DI Zuordnung, 2-1214, 2-1215
 - F-DO Zuordnung, 2-1216
 - Fehlersichere Digitaleingänge (F-DI 0 ... F-DI 2), 2-1212
 - Fehlersicherer Digitalausgang (F-DO 0), 2-1213
 - SDI, Safe Direction, 2-1210
 - SLS, Safely-Limited Speed (Sicher begrenzte Geschwindigkeit), 2-1208
 - SS1, Safe Stop 1 (Sicherer Stop 1), Inter-ner STOP A, B, F, 2-1207
 - SSM, Safe Speed Monitor, 2-1209
 - Steuer- und Zustandswort, 2-1211
- Funktionspläne Safety Integrated PROFIsafe
 - Herstellerspezifische Telegramme, 2-1220
 - Standardtelegramme, 2-1219
- Funktionspläne Servoregelung
 - Drehzahlregler ohne Geber, 2-1270
 - Drehzahlregelung Konfiguration, 2-1272
 - Drehzahlregler mit Geber, 2-1266
 - Drehzahlregler, Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber (p1402.4 = 1), 2-1267
 - Drehzahlregleradaption (Kp_n-/Tn_n-Adaption), 2-1268
 - Drehzahlsollwertfilter und Drehzahlvorsteuerung, 2-1264
 - Feldstromvorgabe, 2-1280
 - Flussregler, 2-1280
 - Iq-und Id-Regler, 2-1279
 - Leistungsbegrenzung, 2-1276
 - Modusumschaltung, 2-1276
 - Momentenbegrenzung, 2-1273
 - Momenten-Interpolator, 2-1273
 - Momentenreduzierung, 2-1273
 - Momentensollwert, 2-1269
 - Motorische/Generatorische Momentengrenze, 2-1274
 - Obere/Untere Momentengrenze, 2-1275
 - Referenzmodell, 2-1265
 - Sollwert n-Regler, 2-1265
 - Strombegrenzung, 2-1276
 - Stromsollwertfilter 1 ... 2, 2-1278
 - U/f-Steuerung, 2-1271
 - Umschaltung Regelungsart, 2-1269
 - Vdc_max-Regler, 2-1277
 - Vdc_min-Regler, 2-1277
 - Vorsteuersymmetrierung, 2-1265
- Funktionspläne Signale und Überwachungsfunktionen
 - Drehmomentmeldungen,
 - Motor blockiert/gekippt, 2-1337
 - Drehzahlmeldungen 1, 2-1335
 - Drehzahlmeldungen 2, 2-1336
 - Lastüberwachung, 2-1338
 - Thermische Motormodelle, 2-1341
 - Thermische Überwachung Leistungsteil, 2-1339
 - Thermische Überwachung Motor, 2-1340
 - Überwachungsfunktionen 1, 2-1342
 - Überwachungsfunktionen 2, 2-1343
- Funktionspläne Signale und Überwachungsfunktionen
 - Übersicht, 2-1334

Funktionspläne Sollwertkanal
 Ausblendbänder und Drehzahlbegrenzungen, 2-1228
 Drehzahlfest Sollwerte, Binärauswahl (p1016 = 2), 2-1223
 Drehzahlfest Sollwerte, Direktauswahl (p1016 = 1), 2-1224
 Einfachhochlaufgeber, 2-1229
 Erweiterter Hochlaufgeber, 2-1230
 Haupt-/Zusatz Sollwert, Sollwertskalierung, Tippen, 2-1226
 Hochlaufgeber-Auswahl, -Zustandswort, -Nachführung, 2-1231
 Motorpotenziometer, 2-1225
 Richtungsbegrenzung und Richtungsumkehr, 2-1227
 Übersicht, 2-1222
 Funktionspläne Sollwertkanal nicht aktiviert
 Bildung der Drehzahlgrenzen (r0108.8 = 0), 2-1233
 Funktionspläne Störungen und Warnungen
 Stör-/Warnkonfiguration, 2-1349
 Stör-/Warntriggerwort (r2129), 2-1348
 Störpuffer, 2-1346
 Übersicht, 2-1345
 Warnpuffer, 2-1347
 Funktionspläne Technologieregler
 Festwerte, Binärauswahl (p2216 = 2), 2-1328
 Festwerte, Direktauswahl (p2216 = 1), 2-1329
 Motorpotenziometer, 2-1330
 Regelung (Servo), 2-1331
 Regelung (Vektor), 2-1332
 Funktionspläne U/f-Steuerung
 Resonanzdämpfung und Schlupfkompensation, 2-1289
 U/f-Kennlinie und Spannungsanhebung, 2-1288
 Funktionspläne Übersichten
 Interne Steuer-/Zustandsworte, Datensätze, 2-1179
 Sollwertkanal, 2-1123, 2-1124, 2-1334, 2-1345
 Vektorregelung, Drehzahlregelung und Bildung der Momentengrenzen, 2-1124
 Vektorregelung, Stromregelung, 2-1125
 Vektorregelung, U/f-Steuerung, 2-1123, 2-1124, 2-1334, 2-1345

Funktionspläne Vektorregelung
 Anzeigesignale, 2-1303
 Drehzahlregelung Konfiguration, 2-1291
 Drehzahlregler, 2-1284
 Drehzahl Sollwert, Statik, 2-1282
 Feldschwächkennlinie, Id-Sollwert (ASM, p0300 = 1), 2-1298
 Feldschwächregler (PEM, p0300 = 2xx), 2-1300
 Feldschwächregler, Flussregler (ASM, p0300 = 1), 2-1299
 Flussregler Konfiguration, 2-1292
 Id-Sollwert (PEM, p0300 = 2), 2-1297
 Iq- und Id-Regler, 2-1296
 Kp_n-/Tn_n-Adaption, 2-1285
 Momenten Sollwert, 2-1286
 Obere/Untere Momentengrenze, 2-1293
 Schnittstelle zum Power Module (ASM, p0300 = 1), 2-1301
 Schnittstelle zum Power Module (PEM, p0300 = 2xx), 2-1302
 Strom-/Leistungs-/Momentengrenzen, 2-1294
 Stromsollwertfilter, 2-1295
 Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), 2-1287
 Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f), 2-1290
 Vorsteuersymmetrierung, Beschleunigungsmodell, 2-1283
 Fxxxx, 3-1360

G

GEBER, 3-1358
 Geberauswertung, 2-1255
 Geberdatensätze, 2-1350

H

Herstellerspezifische Telegramme, 2-1142
 Hochlaufgeber, 2-1221, 2-1232

I

IASC, 3-1358
 Index
 Parameter, 1-9
 Index (Parameter), 1-17
 Interne Steuer-/Zustandsworte, 2-1178

K

Konfigurieren von Meldungen, 2-1344

L

Lageregelung, 2-1250
 Lastüberwachung, 2-1333

Liste

- Abkürzungen, B-1749
- Antriebsdatensätze, 1-1071
- ASCII-Tabelle, A-1748
- Befehlsdatensätze, 1-1068
- Binektorausgänge (BO-Parameter), 1-1091
- Binektoreingänge (BI-Parameter), 1-1084
- Fehler- und Warnmeldungen, 3-1365
- Geberdatensätze, 1-1082
- Konnektor-/Binektorausgänge (CO/BO-Parameter), 1-1099
- Konnektorausgänge (CO-Parameter), 1-1093
- Konnektoreingänge (CI-Parameter), 1-1088
- Leistungsteildatensätze, 1-1081
- Meldungsbereiche, 3-1365
- Motordatensätze, 1-1078
- Parameter alle, 1-23
- Parameter für Schnellinbetriebnahme, 1-1104
- Parameter für Schreibschutz und Know-how-Schutz, 1-1101
- Parameterbereiche, 1-20

M

- MDS, Motordatensatz (Motor Data Set), 1-14
- Meldungen, 2-1333
- Meldungspuffer, 2-1344
- Meldungswert, 3-1361
- Motorpotenziometer, 2-1221, 2-1232, 2-1330

N

Name

- Störung, 3-1361
- Warnung, 3-1361

Normierung, 1-14

Nummer

- Parameter, 1-9
- Störung, 3-1360
- Warnung, 3-1360

Nummernbereich

- Parameter, 1-20
- Störungen, 3-1365
- Warnungen, 3-1365

Nummernbereiche bei Störungen und Warnungen, 3-1363

P

Parameter

- Abhängigkeit, 1-18
- Änderbar, 1-13
- Antriebsdatensätze, 1-1071
- Befehlsdatensätze, 1-1068
- Berechnet, 1-11
- Beschreibung, 1-17
- Bitfeld, 1-18
- CU/PM-Varianten, 1-10
- Datentyp, 1-12
- Dynamischer Index, 1-14
- Einheitengruppe, 1-15
- Einheitenwahl, 1-15
- Empfehlung, 1-17
- Folgeparameter, 1-9
- Funktionsplan, 1-16
- Geberdatensätze, 1-1082
- Index, 1-9, 1-17
- Kurzname, 1-10
- Langname, 1-10
- Leistungsteildatensätze, 1-1081
- Liste aller Parameter, 1-23
- Liste der Binektorausgänge, 1-1091
- Liste der Binektoreingänge, 1-1084
- Liste der Konnektor-/Binektorausgänge, 1-1099
- Liste der Konnektorausgänge, 1-1093
- Liste der Konnektoreingänge, 1-1088
- Liste für Schnellinbetriebnahme, 1-1104
- Motordatensätze, 1-1078
- Normierung, 1-14
- Nummer, 1-9
- Nummernbereich, 1-20
- Parameterwerte, 1-17
- Regelungsart, 1-10
- Sicherheitstechnische Hinweise, 1-19
- Werte, 1-17
- Zugriffsstufe, 1-11
- Passwort für Zugriffsstufe 4, 1-11
- PDS, Leistungsteildatensatz (Power unit Data Set), 1-14
- PROFIBUS, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171
- PROFIdrive, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171
- PROFINET, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171
- Prozessdaten, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171
- pxxxx, 1-9

Q

Quittierung

- Einstellbar, 3-1362
- IMPULSSPERRE, 3-1359
- POWER ON, 3-1359
- SOFORT, 3-1359
- Standardmäßig, 3-1362

R

Reaktion bei Störungen, 3-1357

Regelung

- Technologieregler, 2-1332
- U/f-Steuerung, 2-1263
- Vektor, 2-1281

Regelung (Servo)

- Technologieregler, 2-1331

Rücksetzen Störungen, 3-1362

rxxxx, 1-9

S

Safety Integrated

- Basic Functions, 2-1199, 2-1206, 2-1218
- Extended Functions, 2-1199, 2-1206, 2-1218

Schnellinbetriebnahme (Parameter), 1-1104

Servoregelung

- Drehzahlsollwertfilter, 2-1264
- Drehzahlvorsteuerung, 2-1264
- Geberauswertung, 2-1255

Sicherheitstechnische Hinweise (Parameter), 1-19

Signale, 2-1333

Sollwertkanal, 2-1221, 2-1232

Standardtelegramme, 2-1141

Steuerworte, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171

Steuerworte intern, 2-1178

STOP1, 3-1358

STOP2, 3-1358

Störpuffer, 2-1344

- Aufbau, 2-1346

Störung

- Abhilfe, 3-1362
- Allgemeines, 3-1356
- Antriebsobjekt, 3-1361
- Anzeige, 3-1356
- Erklärung zur Liste, 3-1360
- Fehlerort, 3-1361
- Meldungswert, 3-1361
- Name, 3-1361
- Nummer, 3-1360
- Nummernbereich, 3-1365
- Quittierung, 3-1359, 3-1362
- Störreaktion, 3-1357, 3-1361
- Unterschied zur Warnung, 3-1356
- Ursache, 3-1362

Störwert, 3-1362

T

Technologiefunktionen, 2-1325

Technologieregler, 2-1327

Telegramme, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171

Thermische Überwachungen, 2-1333

Tippen, 2-1221, 2-1226, 2-1232

Triggern auf Meldungen (r2129), 2-1344

U

U/f-Steuerung, 2-1263

Übersicht zu den Parametern, 1-8

Übersichten, 2-1122

Überwachungen, 2-1333

V

Vektorregelung

- Drehzahlregelung Konfiguration, 2-1291
- Drehzahlregler, 2-1284
- Geberauswertung, 2-1255
- Inhaltsverzeichnis, 2-1281
- Iq- und Id-Regler, 2-1296
- Kp_n-/Tn_n-Adaption, 2-1285
- Momentensollwert, 2-1286
- Statik, 2-1282
- Stromsollwertfilter, 2-1295
- Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), 2-1287
- Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regler (PM240), (U/f), 2-1290

Verzeichnis

- Abkürzungsverzeichnis, B-1749
- ASCII-Tabelle, A-1748
- Inhaltsverzeichnis Funktionspläne, 2-1109
- Inhaltsverzeichnis gesamt, Inhalt-5

W

Wandler

- Binektor-Konnektor, 2-1163
- Konnektor-Binektor, 2-1159, 2-1160

Warnmeldungen, 3-1365

Warnpuffer, 2-1344

Warnung

- Abhilfe, 3-1362
- Allgemeines, 3-1356
- Antriebsobjekt, 3-1361
- Anzeige, 3-1356
- Erklärung zur Liste, 3-1360
- Fehlerort, 3-1361
- Meldungswert, 3-1361
- Name, 3-1361
- Nummer, 3-1360
- Nummernbereich, 3-1365
- Unterschied zur Störung, 3-1356
- Ursache, 3-1362

Warnwert, 3-1362

Werkseinstellung, 1-17

Werte (Parameter), 1-17

Z

Zustandsworte

- Freie Verschaltung über BICO, 2-1135, 2-1138, 2-1164, 2-1171
- intern, 2-1178

Siemens AG
Industry Sector
Drive Technologies
Motion Control Systems
Postfach 3180
91050 ERLANGEN
GERMANY

www.siemens.com/sinamics-g120

Änderungen vorbehalten
© Siemens AG 2013