

SINUMERIK

SINUMERIK 840D sl, SINAMICS S120 Listenhandbuch 1

Listenhandbuch

Vorwort

Maschinen- und Settingdaten

1

SINAMICS-Parameter

2

Anhang A

A

Gültig für

Steuerung
SINUMERIK 840D sl / 840DE sl




Software
CNC-Software
SINAMICS S120

Version
4.5
4.5

Rechtliche Hinweise

Warnhinweiskonzept

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

 GEFAHR
bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten wird , wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.
 WARNUNG
bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten kann , wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.
 VORSICHT
mit Warndreieck bedeutet, dass eine leichte Körperverletzung eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.
VORSICHT
ohne Warndreieck bedeutet, dass 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 zu dieser Dokumentation zugehörige Produkt/System darf nur von für die jeweilige Aufgabenstellung **qualifiziertem Personal** gehandhabt werden unter Beachtung der für die jeweilige Aufgabenstellung zugehörigen Dokumentation, insbesondere der darin enthaltenen Sicherheits- und Warnhinweise. Qualifiziertes Personal ist auf Grund seiner Ausbildung und Erfahrung befähigt, im Umgang mit diesen Produkten/Systemen Risiken zu erkennen und mögliche Gefährdungen zu vermeiden.

Bestimmungsgemäßer Gebrauch von Siemens-Produkten

Beachten Sie Folgendes:

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

Marken

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

Haftungsausschluss

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

Vorwort

SINUMERIK-Dokumentation

Die SINUMERIK-Dokumentation ist in folgende Kategorien gegliedert:

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

Weiterführende Informationen

Unter dem Link www.siemens.com/motioncontrol/docu finden Sie Informationen zu folgenden Themen:

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

Bei Fragen zur Technischen Dokumentation (z. B. Anregungen, Korrekturen) senden Sie bitte eine E-Mail an folgende Adresse:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

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

www.siemens.com/mdm

Training

Informationen zum Trainingsangebot finden Sie unter:

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

FAQs

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

SINUMERIK

Informationen zu SINUMERIK finden Sie unter folgendem Link:

www.siemens.com/sinumerik

Zielgruppe

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

Nutzen

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

Nutzungsphase: Aufbau- und Inbetriebnahmephase

Standardumfang

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

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

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

Technical Support

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

Inhaltsverzeichnis

	Vorwort.....	3
1	Maschinen- und Settingdaten	7
1.1	Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten	7
1.1.1	Informationen zu den Datentabellen	7
1.1.2	Aufbau der Datentabellen	7
1.1.3	Bedeutung der Tabellenfelder	8
1.1.4	Nummernbereiche der Maschinen- und Settingdaten	15
1.1.5	Aufbau der Datentabellen der SINAMICS Parameter	17
1.1.6	Bedeutung der Tabellenfelder der SINAMICS-Parameter	18
1.1.7	Nummernbereiche der Parameter	22
1.2	Anzeige-Maschinendaten	24
1.3	NC-Maschinendaten	26
1.3.1	Allgemeine Maschinendaten	26
1.3.2	Kanalspezifische Maschinendaten	93
1.3.3	Achsspezifische Maschinendaten	165
1.4	NC-Settingdaten	209
1.5	Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen	227
1.6	Compile-Zyklen.....	263
2	SINAMICS-Parameter	273
A	Anhang A	1135
A.1	Liste der Abkürzungen.....	1135
A.2	Dokumentationsübersicht	1142

Maschinen- und Settingdaten

1.1 Erklärungen der Maschinen-/ Settingdaten

1.1.1 Informationen zu den Datentabellen

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

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

Weitere Beschreibungen

Weitere ausführliche Informationen erhalten Sie in:

- Online-Hilfe direkt an der Steuerung
- DOConCD:
 - Beschreibung der ausführlichen Maschinendaten 840D sl
 - Listenhandbuch SINAMICS S120/S150

1.1.2 Aufbau der Datentabellen

Standardtabelle

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

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

Erweiterte Tabelle

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

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

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

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

Beispiel:

18353	MM_M_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Speichergröße für Zyklen/Dateien des Maschinenherstellers			DWORD	POWER ON	
840dsl-71	3	512,0,0	0	9216	1/1	M
840dsl-72	3	512,0,0	0	15360	1/1	M
840dsl-73	3	512,0,0	0	15360	1/1	M

1.1.3 Bedeutung der Tabellenfelder

MD-Nummer

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

Bezeichner

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

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

Verweis

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

Auf folgende Unterbücher wird verwiesen:

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

Einheit/Maßsystem

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

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

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

Hinweis

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

Name

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

Wirksamkeit

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

Wirksamkeit		Anwenderaktion
po	POWER ON	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> Softkey "Reset (po)" Spannung aus/einschalten
cf	NEW_CONF	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> Softkey: "MD wirksam setzen" Neuen Werte werden erst wirksam, wenn alle Kanäle der BAG zu welcher die Achse gehört, im Zustand "Reset" sind. Teileprogrammbefehl: <code>NEWCONF</code> Neue Werte werden bei lagegeregelten Achsen/Spindeln erst wirksam, wenn die betroffene Achse/Spindel steht. Bei nicht lagegeregelten Spindeln werden neue Werte sofort wirksam.
re	RESET	Alternativ: <ul style="list-style-type: none"> Softkey "Reset (po)" Programmende-Reset (M02/M30)
so	SOFORT	nach Eingabe des Werts

Die Wirksamkeitsstufen sind entsprechend ihrer Priorität aufgelistet:

- po = höchste Priorität
- so = niedrigste Priorität

Schutz

Das Feld "Schutz" enthält die Schutzstufe für das Lesen bzw. Schreiben des Datums in der Form: Lesen/Schreiben.

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

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

Klasse

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

Folgende Datenklassen gibt es:

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

Anzeige-Filter

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

Kenn.	Datenbereich
EXP	Expertenmodus
Antriebs-Maschinendaten	
D00	Anzeige Signale
D01	Reglerdaten
D02	Überwachungen / Begrenzungen
D03	Meldungsdaten
D04	Statusdaten
D05	Motor / Leistungsteil
D06	Messsystem
D07	Safety Integrated
D08	Standardmaschine
Allgemeine Maschinendaten	
N01	Konfiguration / Skalierung
N02	Speicherkonfiguration
N03	PLC-Maschinendaten
N04	Antriebsansteuerung
N05	Statusdaten / Diagnose

Kenn.	Datenbereich
N06	Überwachungen / Begrenzungen
N07	Hilfsfunktionen
N08	Korrekturen / Kompensationen
N09	Technologische Funktionen
N10	Peripheriekonfiguration
N11	Standardmaschine
A12	NC-Sprache ISO-Dialekt
Kanalspezifische Maschinendaten	
C01	Konfiguration
C02	Speicherkonfiguration
C03	Grundstellungen
C04	Hilfsfunktionen
C05	Geschwindigkeiten
C06	Überwachungen / Begrenzungen
C07	Transformationen
C08	Korrekturen / Kompensationen
C09	Technologische Funktionen
C10	Standardmaschine
C11	NC-Sprache ISO-Dialekt
Achsspezifische Maschinendaten	
A01	Konfiguration (inklusive Speicher)
A02	Messsystem
A03	Maschinengeometrie
A04	Geschwindigkeiten / Beschleunigungen
A05	Überwachungen / Begrenzungen
A06	Spindel
A07	Reglerdaten
A08	Statusdaten
A09	Korrekturen / Kompensationen
A10	Technologische Funktionen
A11	Standardmaschine
A12	NC-Sprache ISO-Dialekt
Anzeige-Maschinendaten	
H01	ShopMill
H02	ShopTurn
H03	ManualTurn
H04	Zugriffstufen
H05	Standardmaschine

System

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

Folgende Einträge sind möglich:

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

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

Dimension

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

Standardwert

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

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

Hinweis

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

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

Wertebereich

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

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

Datentypen SINUMERIK

Das Feld "Datentyp" enthält folgende Datentypen:

Datentyp	Wertebereich
BOOLEAN	Maschinendatenbit (1 oder 0)
BYTE	Integerwerte (-128 bis 127)
DOUBLE	Realwerte ($\pm (2,2 * 10^{-308}$ bis $1,8 * 10^{+308}$)
DWORD	Integerwerte (-2147483648 bis +2147483647)
DWORD	Hexwerte (0 bis FFFF FFFF)

Datentyp	Wertebereich
STRING	Zeichenfolge (maximal 16 Zeichen) bestehend aus Großbuchstaben mit Ziffern und Unterstrich
UNSIGNED WORD	Integerwerte (0 bis 65536)
SIGNED WORD	Integerwerte (-32768 bis 32767)
UNSIGNED DWORD	Integerwerte (0 bis 4294967300)
SIGNED DWORD	Integerwerte (-2147483650 bis 2147483649)
WORD	Hexwerte (0000 bis FFFF)
FLOAT DWORD	Realwerte (\pm (8,43 x 10 ⁻³⁷ bis "3,37 x 1038)
UBYTE	Integerwerte (0 bis 255)
LONG	Integerwerte (4294967296 bis 4294967295)

Attribute

Das Feld "Attribute" enthält zusätzliche Attribute des Datums:

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

1.1.4 Nummernbereiche der Maschinen- und Settingdaten

Nummernbereiche SINUMERIK

Die Maschinen- und Settingdaten sind in Nummernbereiche eingeteilt.

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

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

Kennungen der Daten

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

Hinweis

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

Beispiel:

\$MC_JOG_VELO[Y1]=2000

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

Beispiel:

\$MA_FIX_POINT_POS[0,X1]=500.000

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

Beispiele:

\$MN_AUXFU_GROUP_SPEC[2]='H41'

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

Ausgabezeitpunkt der Hilfsfunktionen der 3. Hilfsfunktionsgruppe.

\$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB[0]='X1'

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

\$MA_REFP_SET_POS[0,X1]=100.00000

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

Beispiele:

Zuweisung an kanalspezifische Maschinendaten:

```

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


1.1.5 Aufbau der Datentabellen der SINAMICS Parameter

Grundsätzlicher Aufbau der Parameterbeschreibung

Die Tabellen der SINAMICS-Parameter sind einheitlich wie folgt aufgebaut:

Parameter- nummer	BICO: Parameterlangname / Parameterkurzname		
Antriebsobjekt (Funktionsmodul)	Änderbar:	Berechnet:	Zugriffsstufe:
	Datentyp:	Dynamischer Index:	Funktionsplan:
	P-Gruppe:	Einheitengruppe:	Einheitenwahl:
	Nicht bei Motortyp:	Normierung	Expertenliste:
	Min	Max	Werkseinstellung

Beispiel

r0025[0...3]	CO: Eingangsspannung geglättet		
A_INF, S_INF	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index:	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

Literatur

Eine ausführliche Beschreibung der SINAMICS-Parameter finden Sie in folgender Druckschrift:

Listenhandbuch SINAMICS S120/S150

1.1.6 Bedeutung der Tabellenfelder der SINAMICS-Parameter

Parameternummer pxxx[0...n]

Das Feld "Parameternummer" enthält die Nummer des Parameters.

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

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

BICO: Parameterlangname / Parameterkurzname

Vor dem Namen können bei Parametern folgende Abkürzungen stehen:

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

Antriebsobjekt (Funktionsmodul)

Ein Antriebsobjekt (Drive Objekt, DO) ist eine eigenständige in sich geschlossene Funktionseinheit, mit eigenen Parameter, Störungs- und Warnmeldungen.

Bei jedem Parameter wird angegeben, in welchem Antriebsobjekt und bei welchem Funktionsmodul dieser Parameter vorhanden ist.

Änderbar

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

Die Angabe C1(x), C2(x), T, U ((x): optional) bedeutet, eine Änderung des Parameters ist nur in diesem Zustand des Antriebsgeräts möglich und wird erst beim Verlassen des Zustands wirksam. Es sind ein oder mehrere Zustände möglich.

Es gibt folgende Zustände:

C1(x)	Inbetriebnahme Gerät C1 Die Geräteinbetriebnahme wird durchgeführt (p0009 > 0). Die Impulse können nicht frei gegeben werden. Eine Änderung des Parameters ist nur bei folgenden Einstellungen der Geräteinbetriebnahme möglich (p0009 > 0): C1: bei allen Einstellungen p0009 > 0 änderbar. C1(x): nur bei den Einstellungen p0009 = x änderbar. Ein geänderter Parameterwert wird erst nach Verlassen der Geräteinbetriebnahme mit p0009 = 0 wirksam.	C1: Commissioning 1
C2(x)	Inbetriebnahme Antriebsobjekt Die Antriebsinbetriebnahme wird durchgeführt (p0009 = 0 und p0010 > 0). Die Impulse können nicht frei gegeben werden. Eine Änderung des Parameters ist nur bei folgenden Einstellungen der Geräteinbetriebnahme möglich (p0010 > 0): C2: bei allen Einstellungen p0010 > 0 änderbar C2 (x): bei den Einstellungen p0010 = x änderbar. Ein geänderter Parameterwert wird erst nach Verlassen der Antriebsinbetriebnahme mit p0010 = 0 wirksam	C2: Commissioning 2
U	Betrieb Die Impulse sind frei gegeben	U: Run
T	Betriebsbereit Die Impulse sind nicht frei gegeben. Der Zustand "C1(x)" oder "C2(x)" ist nicht aktiv.	T: Ready to run

Berechnet

Gibt an, ob der Parameter durch automatische Berechnungen beeinflusst wird. Das Berechnungsattribut bestimmt, durch welche Aktivitäten der Parameter beeinflusst wird.

Zugriffsstufe

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

Parameter mit folgender Zugriffsstufe sind durch ein Passwort geschützt:

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

Parameter mit dieser Zugriffsstufe sind durch ein Passwort geschützt.

Datentyp

Die Information zum Datentyp kann aus folgenden zwei Angaben (durch Schrägstrich getrennt) bestehen.

- Erste Angabe
Datentyp des Parameters.
- Zweite Angabe (nur bei Binektor- oder Konnektoreingang)
Datentyp der zu verschaltenden Signalquelle (Binektor-/Konnektorausgang).

Es gibt folgende Datentypen bei den Parametern:

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

Dynamischer Index

Bei Parametern mit einem dynamischen Index [0...n] werden folgende Informationen angegeben:

- Datensatz (wenn vorhanden).
- Parameter für die Anzahl der Indizes (n = Anzahl -1).

Funktionsplan

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

P-Gruppe

Gibt an, zu welcher funktionalen Gruppe dieser Parameter gehört. Die gewünschte Parametergruppe kann über p0004 eingestellt werden.

Einheit, Einheitengruppe, Einheitenwahl

Die standardmäßige Einheit eines Parameters ist nach den Werten für "Min", "Max" und "Werkseinstellung" in eckigen Klammern angegeben.

Bei Parametern mit umschaltbarer Einheit ist bei "Einheitengruppe" und "Einheitenwahl" angegeben, zu welcher Gruppe dieser Parameter gehört und mit welchem Parameter die Einheit umgestellt werden kann.

Nicht bei Motortyp

Angabe, bei welchem Motortyp dieser Parameter keine Bedeutung hat.

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

Normierung

Angabe der Bezugsgröße, mit der ein Signalwert bei einer BICO-Verschaltung automatisch umgerechnet wird.

Es gibt folgende Bezugsgrößen:

p2000 ... p2007:	Bezugsdrehzahl, Bezugsspannung, usw.
TEMP:	100°C = 100 %
PERCENT:	1.0 = 100 %
4000H:	4000 hex = 100 %

Expertenliste

Angabe, ob dieser Parameter bei der Inbetriebnahme-Software in der Expertenliste der angegebenen Antriebsobjekte vorhanden ist.

- 1: Parameter ist in Expertenliste vorhanden
- 0: Parameter ist in Expertenliste nicht vorhanden

Min, Max, Werkseinstellung

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

1.1.7 Nummernbereiche der Parameter

Nummernbereiche

Die Parameter sind in folgende Nummernbereiche eingeteilt:

Bereich		Beschreibung
von	bis	
0000	0099	Anzeigen und Bedienen
0100	0199	Inbetriebnahme
0200	0299	Leistungsteil
0300	0399	Motor
0400	0499	Geber
0500	0599	Technologie und Einheiten, Motorspezifische Daten, Messtaster
0600	0699	Thermische Überwachung, Maximalstrom, Betriebsstunden, Motordaten, Zentraler Messtaster
0700	0799	Klemmen der Control Unit, Messbuchsen
0800	0839	CDS-, DDS-Datensätze, Motorumschaltung
0840	0879	Ablaufsteuerung (z. B. Signalquelle für EIN/AUS1)
0880	0899	ESR, Parken, Steuer- und Zustandswörter
0900	0999	PROFIBUS/PROFIdrive
1000	1199	Sollwertkanal (z. B. Hochlaufgeber)
1200	1299	Funktionen (z. B. Motorhaltebremse)
1300	1399	U/f-Steuerung
1400	1799	Regelung
1800	1899	Steuersatz
1900	1999	Leistungsteil- und Motoridentifikation
2000	2009	Bezugswerte
2010	2099	Kommunikation (Feldbus)
2100	2139	Störungen und Warnungen
2140	2199	Signale und Überwachungen
2200	2359	Technologieregler
2360	2399	Staging, Hibernation
2500	2699	Lageregelung (LR) und Einfachpositionieren (EPOS)
2700	2719	Bezugswerte Anzeige
2720	2729	Lastgetriebe
2800	2819	Logische Verknüpfungen
2900	2930	Festwerte (z. B. Prozent, Drehmoment)
3000	3099	Motoridentifikation Ergebnisse
3100	3109	Echtzeituhr (RTC)
3110	3199	Störungen und Warnungen
3200	3299	Signale und Überwachungen

Bereich		Beschreibung
von	bis	
3400	3659	Einspeisung Regelung
3660	3699	Voltage Sensing Module (VSM), Braking Module intern
3700	3779	Advanced Positioning Control (APC)
3780	3819	Synchronisierung
3820	3849	Reibkennlinie
3850	3899	Funktionen (z. B. Langstator)
3900	3999	Verwaltung
4000	4599	Terminal Board, Terminal Module (z. B. TB30, TM31)
4600	4699	Sensor Module
4700	4799	Trace
4800	4849	Funktionsgenerator
4950	4999	OA-Applikation
5400	5499	Netzstatikregelung (z. B. Wellengenerator)
5500	5599	Dynamische Netzstützung (Solar)
5900	6999	SINAMICS GM/SM/GL/SL
7000	7499	Parallelschaltung von Leistungsteilen
7500	7599	SINAMICS SM120
7700	7729	Externe Meldungen
7770	7789	NVRAM, Systemparameter
7800	7839	EEPROM Schreib-Lese-Parameter
7840	8399	Systeminterne Parameter
8400	8449	Echtzeituhr (RTC)
8500	8599	Daten- und Makroverwaltung
8600	8799	CAN-Bus
8800	8899	Communication Board Ethernet (CBE), PROFIdrive
8900	8999	Industrial Ethernet, PROFINET, CBE20
9000	9299	Topologie
9300	9399	Safety Integrated
9400	9499	Parameterkonsistenz und -speicherung
9500	9899	Safety Integrated
9900	9949	Topologie
9950	9999	Diagnose intern
10000	10199	Safety Integrated
11000	11299	Freier Technologieregler 0, 1, 2
20000	20999	Freie Funktionsblöcke (FBLOCKS)
21000	25999	Drive Control Chart (DCC)
50000	53999	SINAMICS DC MASTER (Gleichstromregelung)
61000	61001	PROFINET

1.2 Anzeige-Maschinendaten

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

MD-Nummer	Bezeichner			Anzeige-Filter	Verweis	
Einheit	Name			Datentyp	Wirksamkeit	
Attribute						
System	Dimension	Standardwert (LIN/ROT)	Minimalwert (LIN/ROT)	Maximalwert (LIN/ROT)	Schutz	Klasse
9006	DISPLAY_SWITCH_OFF_INTERVAL			-	-	
-	Zeit für Bildschirmdunkelschaltung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	60	0	180	7/3	M
9009	KEYBOARD_STATE			-	-	
-	Tastatur-Shift-Verhalten bei Hochlauf			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/3	M
9032	HMI_MONITOR			-	-	
-	PLC-Datum für HMI-Bildinfo festlegen			STRING	POWER ON	
-						
-	-		-	-	7/1	M
9056	ALARM_ROTATION_CYCLE			-	-	
-	Rotationszykluszeit für die Alarmanzeige			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10000	7/3	M
9100	CHANGE_LANGUAGE_MODE			-	-	
-	Sprachauswahlmodus			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	1	1	2	7/3	I
9102	SHOW_TOOLTIP			-	-	
-	Tooltip anzeigen			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	1	0	1	7/3	U
9103	TOOLTIP_TIME_DELAY			-	-	
s	Zeitverzögerung Anz. Tooltips			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	1	0	60	7/3	U

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

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

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

9108	ENABLE_EPS_SERVICES	-	-			
-	Aktivierung von ePS Network services	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

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

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

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

1.3 NC-Maschinendaten

1.3.1 Allgemeine Maschinendaten

MD-Nummer	Bezeichner			Anzeige-Filter	Verweis	
Einheit	Name			Datentyp	Wirksamkeit	
Attribute						
System	Dimension	Standardwert (LIN/ROT)	Minimalwert (LIN/ROT)	Maximalwert (LIN/ROT)	Schutz	Klasse
10000	AXCONF_MACHAX_NAME_TAB			N01, N11	K2,F1,G2,F2,K5,M1	
-	Maschinenachsname			STRING	POWER ON	
-						
-	31	X1, Y1, Z1, A1, B1, C1, U1...	-	-	7/2	M
10002	AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB			N01	B3,K2	
-	Logisches NCK Maschinenachsabbild			STRING	POWER ON	
-						
-	31	AX1, AX2, AX3, AX4, AX5, AX6...	-	-	3/2	M
10010	ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP			N01, N02, N11	K1,K5	
-	Kanal gültig in Betriebsartengruppe			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	10	7/2	M
10050	SYSCLOCK_CYCLE_TIME			N01, N05, N11, -	G3,G2,R1	
s	Systemgrundtakt			DOUBLE	POWER ON	
SFCO						
-	-	0.002	0.001	0.008	7/2	M
10059	PROFIBUS_ALARM_MARKER			N05	G3	
-	PROFIBUS/PROFINET-Alarm-Merker (nur intern)			BYTE	POWER ON	
NBUP, NDLD						
-	-	0	-	-	0/0	S
10060	POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO			N01, N05	G3	
-	Faktor für Lageregeltakt			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	-	1	1	31	7/2	M

10061	POSCTRL_CYCLE_TIME	N01, N05	G3			
-	Lageregeltakt	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S
10062	POSCTRL_CYCLE_DELAY	N01, N05	G3			
s	Lageregeltakt-Verschiebung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0.000	0.008	7/2	M
10063	POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS	EXP, N01, N05	-			
s	Wirksames Timing	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/RO	M
10064	POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY	N01, N05	G3			
s	Takt-Verschiebung des DMAs für die Sollwerte	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0.000	0.008	7/2	M
10065	POSCTRL_DESVAL_DELAY	N01	B3			
s	Lagesollwert-Verzögerung	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-0.1	0.1	7/2	M
10070	IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO	N01, N05, N11, -	G3,R1			
-	Faktor für Interpolatortakt	DWORD	POWER ON			
SFCO						
-	-	4	1	100	7/2	M
10071	IPO_CYCLE_TIME	N01, N05, N11, -	G3			
-	Interpolatortakt	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S
10072	COM_IPO_TIME_RATIO	N01, N05	-			
-	Teilungsverhältnis zwischen IPO- und Kommunikationstask	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	1.0	0.0	100.0	7/2	M
10073	COM_IPO_STRATEGY	EXP	-			
-	Strategie zur Kommunikationsaktivierung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0F	1	0x7F	0/0	S

1.3 NC-Maschinendaten

10088	REBOOT_DELAY_TIME	EXP	K3			
s	Rebootverzögerung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.2	0.0	1.0	2/2	M
10089	SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL	N01, N06, -	FBSI			
s	Wartezeit Impulslöschung bei Busausfall	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	0	0.8	7/2	M
10090	SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO	N01, N06, -	FBSI			
-	Faktor für Überwachungstakt	DWORD	POWER ON			
SFCO						
-	-	3	1	50	7/1	M
10091	INFO_SAFETY_CYCLE_TIME	N01, N06, N05, -	FBSI			
s	Anzeige der Überwachungstaktzeit	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S
10092	INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME	N01, N06, N05, -	FBSI			
s	Anzeige der Taktzeit für kreuzweisen Vergleich	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S
10093	INFO_NUM_SAFE_FILE_ACCESS	EXP, N06, N05, -	FBSI			
-	Anzahl SPL-File-Zugriffe	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	0/RO	S
10094	SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL	EXP, N06, N05, -	FBSI			
-	Alarmunterdrückungsstufe	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	0	113	7/2	M
10095	SAFE_MODE_MASK	EXP, N05, -	FBSI			
-	'Safety Integrated'-Betriebsmodi	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0x00000000	0x00000006	7/2	M
10096	SAFE_DIAGNOSIS_MASK	EXP, N06, N05, -	FBSI			
-	'Safety Integrated' Diagnose-Funktionen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	0	0x0007	7/2	M

10097	SAFE_SPL_STOP_MODE			N01, N06, -	FBSI	
-	Stopreaktion bei SPL-Fehlern			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	3	3	4	7/2	M
10098	PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO			N01, N06, -	FBSI	
-	Faktor PROFIsafe-Kommunikations-Taktzeit			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	-	1	1	25	7/1	M
10099	INFO_PROFISAFE_CYCLE_TIME			N01, N06, N05, -	FBSI	
s	PROFIsafe-Kommunikations-Taktzeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S
10100	PLC_CYCLIC_TIMEOUT			EXP, N01, N06	P3	
s	Maximale PLC-Zykluszeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.1	-	-	7/2	M
10110	PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE			N01, N07	B1	
s	Mittlere PLC-Quittierungszeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.05	-	-	7/2	M
10120	PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT			EXP, N01, N06	H2	
s	Überwachungszeit für PLC-Hochlauf			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	50.0	-	-	7/2	M
10130	TIME_LIMIT_NETTO_COM_TASK			EXP, N01	OEM	
s	Laufzeitbegrenzung der Kommunikation zur HMI			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.05	0.01	1.000	0/0	S
10131	SUPPRESS_SCREEN_REFRESH			EXP	A2	
-	Verhalten der Bildaktualisierung bei Überlastung.			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	2	7/2	M
10132	MMC_CMD_TIMEOUT			EXP, N01, N06	PA,M4	
s	Überwachungszeit für HMI-Befehl im Teileprogramm			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	3.0	0.0	100.0	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

10134	MM_NUM_MMC_UNITS	EXP, N01, N02	B3
-	Anzahl gleichzeitig möglicher HMI-Kommunikationspartner	DWORD	POWER ON
-			
-	-	6	1
		10	2/2
			M
10136	DISPLAY_MODE_POSITION	N01	-
-	Anzeigemode für Istposition im WKS	DWORD	RESET
-			
-	-	0	0
		1	7/1
			M
10156	TASK_SLEEP_TIME	EXP	-
-	Durchschnittliche Zeitabgabe pro Zyklus	DWORD	SOFORT
-			
NBUP			
-	-	0	0
		10000	7/2
			M
10160	PREP_COM_TASK_CYCLE_RATIO	EXP, N01	ECO
-	Faktor für HMI-Kommunikation	DWORD	POWER ON
-			
-	-	3	1
		50	7/1
			M
10161	COM_CONFIGURATION	EXP, N01	-
-	Konfiguration der Kommunikation	DWORD	POWER ON
-			
-	8	5, 5, 18, 1, 16, 8, 18, 18	-
		-	-
			0/0
			S
10171	TIME_LIMIT_NETTO_PLCBG_TASK	EXP, N01	ECO
s	Laufzeitbegrenzung der Kommunikation zur SW-PLC2xx	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.005	.001
		0.100	0/0
			S
10185	NCK_PCOS_TIME_RATIO	EXP, N01	-
-	Rechenzeitanteil des NCK	DWORD	POWER ON
-			
-	-	90	50
		95	7/2
			M
10190	TOOL_CHANGE_TIME	N01	BA
-	Werkzeugwechselzeit für Simulation	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.	-
		-	7/2
			M
10192	GEAR_CHANGE_WAIT_TIME	N01	S1
s	Getriebestufenwechsel-Wartezeit	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	10.0	0.0
		1.0e5	7/2
			M

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

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

10220	SCALING_USER_DEF_MASK	EXP, N01	G2
-	Aktivierung der Normierungsfaktoren	DWORD	POWER ON
SCAL			
-	-	0x200	0
		0x3FFF	7/2
			M

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

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

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

10260	CONVERT_SCALING_SYSTEM	EXP	-
-	Grundsystem Umschaltung aktiv	BOOLEAN	POWER ON
LINK			
-	-	FALSE	-
			-
			1/1
			M

1.3 NC-Maschinendaten

10270	POS_TAB_SCALING_SYSTEM			N01, N09	T1,N3,G2	
-	Maßsystem der Positionstabellen			BYTE	RESET	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
10280	PROG_FUNCTION_MASK			EXP, N01	K1	
-	Vergleiche (> und <) kompatibel zu SW6.3			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0x7	7/2	M
10284	DISPLAY_FUNCTION_MASK			EXP, N01	-	
-	Verhalten verschiedener Anzeige-Variablen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	-	-	7/2	M
10285	TASK_TIME_AVERAGE_CONFIG			EXP, N01	-	
-	Zeitspanne für die Tasklaufzeiten-Mittelwertsbildung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	1.0	0	86400	7/2	M
10290	CC_TDA_PARAM_UNIT			N09	G2	
-	Physikalische Einheiten der Werkzeugdaten für Compilazyklen			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	9	2/2	M
10291	CCS_TDA_PARAM_UNIT			N09	-	
-	physikalische Einheit der SIEMENS-OEM-Werkzeugdaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	9	2/2	M
10292	CC_TOA_PARAM_UNIT			N09	G2	
-	Physikalische Einheiten der Schneiddaten für Compilazyklen			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	9	2/2	M
10293	CCS_TOA_PARAM_UNIT			N09	-	
-	Physikalische Einheit der SIEMENS-OEM-Schneidendaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	9	2/2	M
10300	FASTIO_ANA_NUM_INPUTS			N10	A4,TE1	
-	Anzahl der aktiven analogen NCK-Eingänge			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	8	7/2	M

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

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

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

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

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

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

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

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

1.3 NC-Maschinendaten

10366	HW_ASSIGN_DIG_FASTIN			N10	A4,TE1	
-	Hardware-Zuordnung der externen digitalen NCK-Eingänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000...	0x01000000	0x060003FF	7/2	M
10368	HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT			N10	A4	
-	Hardware-Zuordnung der externen digitalen NCK-Ausgänge			DWORD	POWER ON	
-						
-	4	0x01000000, 0x01000000, 0x01000000...	0x01000000	0x060003FF	7/2	M
10385	PROFISAFE_MASTER_ADDRESS			N01, N06, -	FBSI	
-	PROFIsafe-Adresse Master-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	0, 0, 0	0	0x0500FA7D	7/2	M
10386	PROFISAFE_IN_ADDRESS			N01, N06, -	FBSI	
-	PROFIsafe-Adresse Eingangs-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M
10387	PROFISAFE_OUT_ADDRESS			N01, N06, -	FBSI	
-	PROFIsafe-Adresse Ausgangs-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0501FFFF	7/2	M
10388	PROFISAFE_IN_ASSIGN			N01, N06, -	FBSI	
-	Eingangszuordnung.\$A_INSE zu PROFIsafe-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064, 64064, 64064, 64064, 64064, 64064...	7/2	M
840dsl-72	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
10389	PROFISAFE_OUT_ASSIGN			N01, N06, -	FBSI	
-	Ausgangszuordnung.\$A_OUTSE zu PROFIsafe-Baugruppe			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064, 64064, 64064, 64064, 64064, 64064...	7/2	M
840dsl-72	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	48	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

10393	SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS			N01, N06, -	-	
-	logische Antriebsadressen SI			DWORD	POWER ON	
-						
-	31	6700, 6724, 6748, 6772, 6796, 6820, 6844...	258	8191	7/2	M
10394	PLCIO_NUM_BYTES_IN			N10	A4	
-	Anzahl direkt lesbarer Eingangsbytes der PLC-Peripherie			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	32	7/2	M
10395	PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN			N10	A4	
-	Startadr. der direkt lesbaren Eingangsbytes der PLC-Peripherie			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
10396	PLCIO_NUM_BYTES_OUT			N10	A4	
-	Anzahl der direkt schreibbaren Ausgangsbytes der PLC-Peripherie			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	32	7/2	M
10397	PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT			N10	A4	
-	Startadr. der direkt schreibb. Ausgangsbytes der PLC-Peripherie			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
10398	PLCIO_IN_UPDATE_TIME			N10	A4	
s	Updatetime für PLCIO-Input-Zyklus			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	0	10000	7/2	M
10399	PLCIO_TYPE_REPRESENTATION			N10	A4	
-	Little-/Big-Endian für PLCIO			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
10400	CC_VDI_IN_DATA			EXP, N02	OEM	
-	Anzahl der Eingangsbytes für Compilezyklen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1024	7/1	M
10410	CC_VDI_OUT_DATA			EXP, N02	OEM	
-	Anzahl der Ausgangsbytes für Compilezyklen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1024	7/1	M

1.3 NC-Maschinendaten

10420	CC_ASSIGN_FASTOUT_MASK	EXP, N10	OEM
-	Reservierung externer Ausgänge für Compilezyklen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			7/2
			M
10430	CC_HW_DEBUG_MASK	EXP	OEM
-	Hardware-Debugmaske für Compilezyklen	DWORD	POWER ON
NBUP, NDLD			
-	-	0	0
-			0x7ffffff
-			7/1
			M
10450	SW_CAM_ASSIGN_TAB	N09	N3
-	Zuordnung von Softwarenocken zu Maschinenachsen	BYTE	POWER ON
-			
-	32	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-			31
-			7/2
			M
10460	SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME	N09	N3
s	Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Minus-Nocken 1-16	DOUBLE	POWER ON
-			
-	32	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
-			-
-			7/2
			M
10461	SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME	N09	N3
s	Vorhalte- bzw. Verzögerungszeit an den Plus-Nocken 1-16	DOUBLE	POWER ON
-			
-	32	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
-			-
-			7/2
			M
10470	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_1	N09	N3
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 1-8 an NCK-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			-
-			7/2
			M
10471	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_2	N09	N3
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 9-16 an NCK-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			-
-			7/2
			M
10472	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_3	N09	N3
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 17-24 an NCK-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			-
-			7/2
			M
10473	SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_4	N09	N3
-	HW-Zuordnung für die Ausgabe der Nocken 25-32 an NCK-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			-
-			7/2
			M

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

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

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

10500	DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN	N10	A4
-	Logische Slotadresse der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 8191 7/2 M

10501	DPIO_RANGE_LENGTH_IN	N10	A4
-	Länge des PROFIBUS/PROFINET-Peripherie-Bereichs	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 128 7/2 M

10502	DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_IN	N10	A4
-	Attribute der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01...	0x00 0x0F 7/2 M

10510	DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT	N10	A4
-	Logische Slotadresse der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 8191 7/2 M

10511	DPIO_RANGE_LENGTH_OUT	N10	A4
-	Länge des PROFIBUS-Peripherie-Bereichs	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 128 7/2 M

10512	DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_OUT	N10	A4
-	Attribute der PROFIBUS/PROFINET-Peripherie	DWORD	POWER ON
-			
-	16	0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01...	0x00 0x0F 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

10530	COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1	N10	A4
-	Hardware-Zuordnung der Analogeingänge für Komparatorbyte 1	BYTE	POWER ON
-			
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-
			7/2 M
10531	COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2	N10	A4
-	Hardware-Zuordnung der Analogeingänge für Komparatorbyte 2	BYTE	POWER ON
-			
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-
			7/2 M
10540	COMPAR_TYPE_1	N10	A4
-	Parametrierung für Komparatorbyte 1	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/2 M
10541	COMPAR_TYPE_2	N10	A4
-	Parametrierung für Komparatorbyte 2	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
			7/2 M
10600	FRAME_ANGLE_INPUT_MODE	EXP, N01, N09	K2
-	Drehreihenfolge in FRAME	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1	1
			2 7/2 M
10602	FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE	EXP, N01, N09	K2
-	Frames beim Umschalten von Geometrieachsen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
			5 7/2 M
10604	WALIM_GEOAX_CHANGE_MODE	EXP, N01, N09	A3
-	Arbeitsfeldbegrenzung beim Umschalten von Geometrieachsen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
			1 7/2 M
10610	MIRROR_REF_AX	EXP, N01, N09	K2
-	Bezugsachse für das Spiegeln.	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
			3 7/2 M
10612	MIRROR_TOGGLE	EXP, N01, N09	K2
-	Mirror umschalten	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1	0
			1 7/2 M

10613	NCBFRAME_RESET_MASK			EXP		K2
-	Aktive NCU-globale Basisframes nach Reset			DWORD		RESET
-						
-	-	0xFFFF	0	0xFFFF	7/2	M
10615	NCBFRAME_POWERON_MASK			EXP, N12		K2
-	globale Basisframes nach Power On zurücksetzen			DWORD		POWER ON
-						
-	-	0	0	0xFFFF	7/2	M
10616	MAPPED_FRAME_MASK			N01		-
-	Freigabe Frame-Mapping			DWORD		POWER ON
-						
-	-	0x3001	0	0x00003FFF	7/2	M
10617	FRAME_SAVE_MASK			EXP		K2
-	Verhalten von Frames bei SAVE-Unterprogrammen			DWORD		POWER ON
-						
-	-	0	0	0x3	7/2	M
10618	PROTAREA_GEOAX_CHANGE_MODE			EXP, N01, N09		A3
-	Schutzbereich beim Umschalten von Geometrieachsen			BYTE		POWER ON
-						
-	-	0	0	3	7/2	M
10619	COLLISION_TOLERANCE			EXP		-
mm	Toleranz für Kollisionsprüfung			DOUBLE		NEW CONF
-						
-	-	1	0.001	1000.0	7/3	M
10620	EULER_ANGLE_NAME_TAB			N01, N09		F2,TE4
-	Name der Eulerwinkel			STRING		POWER ON
-						
-	3	A2, B2, C2	-	-	7/2	M
10622	COLLISION_SAFETY_DIST			EXP		-
mm	Sicherheitsabstand für Kollisionsprüfung			DOUBLE		NEW CONF
-						
-	-	0.0	0.000	1000.0	7/3	M
10624	ORIPATH_LIFT_VECTOR_TAB			N01, N09		-
-	Name des Abhebevektors für bahnrelative Orientierung			STRING		POWER ON
-						
-	3	A8, B8, C8	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

10626	ORIPATH_LIFT_FACTOR_NAME			N01, N09	-		
-	Name des relativen Sicherheitsabstands bei ORIPATH			STRING	POWER ON		
-							
-	-	ORIPLF	-	-	7/2	M	
10630	NORMAL_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2		
-	Name der Normalvektoren			STRING	POWER ON		
-							
-	6	A4, B4, C4, A5, B5, C5	-	-	7/2	M	
10640	DIR_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2,TE4		
-	Name der Richtungsvektoren			STRING	POWER ON		
-							
-	6	A3, B3, C3, AN3, BN3, CN3	-	-	7/2	M	
10642	ROT_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2		
-	Name der Drehvektoren			STRING	POWER ON		
-							
-	3	A6, B6, C6	-	-	7/2	M	
10644	INTER_VECTOR_NAME_TAB			N01, N09	F2		
-	Name der Zwischenvektor-Komponente			STRING	POWER ON		
-							
-	3	A7, B7, C7	-	-	7/2	M	
10646	ORIENTATION_NAME_TAB			N01, N09	F2		
-	Bezeichner für die Programmierung einer 2. Orientierungsbahn			STRING	POWER ON		
-							
-	3	XH, YH, ZH	-	-	7/2	M	
10648	NUTATION_ANGLE_NAME			N01, N09	F2		
-	Name des Öffnungswinkels			STRING	POWER ON		
-							
-	-	NUT	-	-	7/2	M	
10650	IPO_PARAM_NAME_TAB			EXP, N01	K2		
-	Name der Interpolationsparameter			STRING	POWER ON		
-							
-	3	I, J, K	-	-	7/2	M	
10652	CONTOUR_DEF_ANGLE_NAME			EXP, N01, N12	FBFA		
-	Name des Winkels für Konturzüge			STRING	POWER ON		
-							
-	-	ANG	-	-	0/0	S	

10654	RADIUS_NAME			EXP, N01, N12	FBFA	
-	Name des Radius für Konturzüge			STRING	POWER ON	
-						
-	-	RND	-	-	0/0	S
10656	CHAMFER_NAME			EXP, N01, N12	FBFA	
-	Name der Fase für Konturzüge			STRING	POWER ON	
-						
-	-	CHR	-	-	0/0	S
10660	INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB			EXP, N01	K2	
-	Name der Zwischenpunktkoordinaten bei G2/G3			STRING	POWER ON	
-						
-	3	I1, J1, K1	-	-	7/2	M
10670	STAT_NAME			N01, N09	F2	
-	Name der Stellungsinformation			STRING	POWER ON	
-						
-	-	STAT	-	-	7/2	M
10672	TU_NAME			N01, N09	F2	
-	Name der Stellungsinformation der Achsen			STRING	POWER ON	
-						
-	-	TU	-	-	7/2	M
10674	PO_WITHOUT_POLY			N01	F2	
-	Polynomprogrammierung ohne G-Funktion POLY programmierbar			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
10680	MIN_CONTOUR_SAMPLING_TIME			N01, EXP	-	
s	Minimale Kontur Abtastzeit			DOUBLE	RESET	
-						
840dsl-71	-	0.004	-	-	0/0	M
840dsl-72	-	0.002	-	-	0/0	M
840dsl-73	-	0.0005	-	-	0/0	M
10682	CONTOUR_SAMPLING_FACTOR			N01, EXP	-	
-	Kontur Abtastfaktor			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	1.0	-	-	1/1	M
10690	DRAW_POS_TRIGGER_TIME			EXP, N01	-	
s	Triggerzeit für lpo-event 'DRAW_POS'			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.3	0	30	1/1	M

1.3 NC-Maschinendaten

10700	PREPROCESSING_LEVEL			N01, N02	V2, K1		
-	Programmvorverarbeitungsstufe			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0x25	-	-	2/2	M	
10702	IGNORE_SINGLEBLOCK_MASK			N01	K1, Z1		
-	Einzelstopp verhindern			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	0x1FFFF	7/2	M	
10704	DRYRUN_MASK			N01	V1		
-	Aktivierung des Probelaufvorschubs			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0	2	7/2	M	
10706	SLASH_MASK			N01	PG, A2		
-	Aktivierung der Satzausblendung			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0	2	7/2	M	
10707	PROG_TEST_MASK			N01	K1		
-	Programmtest Modi			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x11	0	0x1F	7/2	M	
10708	SERUPRO_MASK			N01	K1		
-	Satzsuchlauf Modi			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	31	7/2	M	
10709	PROG_SD_POWERON_INIT_TAB			EXP, N01	K1		
-	Zu initialisierende Settingdaten			DWORD	POWER ON		
-							
-	30	43200, 43202, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	
10710	PROG_SD_RESET_SAVE_TAB			EXP, N01	A3, V1		
-	Zu aktualisierende Settingdaten			DWORD	POWER ON		
-							
-	30	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	
10711	NC_LANGUAGE_CONFIGURATION			EXP, N01	K1		
-	NC-Sprachbefehle nicht-aktiver Optionen/Funktionen			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	4	0/0	S	

10712	NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB			EXP, N01, N12	TE1,B1	
-	Liste umprojektierter NC-Codes			STRING	POWER ON	
-						
-	200	...	-	-	2/2	M
10713	M_NO_FCT_STOPRE			EXP, N12, N07	H2	
-	M-Funktion mit Vorlaufstopp			DWORD	POWER ON	
-						
-	15	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-	-	7/2	M
10714	M_NO_FCT_EOP			EXP, N07	K1,H2	
-	M-Funktion für Spindel aktiv nach Reset			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M
10715	M_NO_FCT_CYCLE			EXP, N12, N07	H2,K1	
-	Durch ein Unterprogramm zu ersetzende M-Funktion			DWORD	POWER ON	
-						
-	30	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-	-	7/2	M
10716	M_NO_FCT_CYCLE_NAME			EXP, N12, N07	K1	
-	Unterprogrammname für M-Funktions-Ersetzung			STRING	POWER ON	
-						
-	30	...	-	-	7/2	M
10717	T_NO_FCT_CYCLE_NAME			EXP, N12, N07	K1	
-	Name des Werkzeugwechselzyklus für T-Funktions-Ersetzung			STRING	POWER ON	
-						
-	-		-	-	7/2	M
10718	M_NO_FCT_CYCLE_PAR			EXP, N12, N07	K1	
-	M-Funktionsersetzung mit Parametern			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M
10719	T_NO_FCT_CYCLE_MODE			EXP, N12, N07	K1	
-	Parametrierung der T-Funktionsersetzung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	7	7/2	M
10720	OPERATING_MODE_DEFAULT			N01	H2	
-	Einstellung der Betriebsart nach Power On			BYTE	POWER ON	
-						
-	10	7, 7, 7, 7, 7, 7, 7, 7...	0	12	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

10721	OPERATING_MODE_EXTENDED	N01	H2
-	Erweiterte Einstellung der Betriebsart nach Power On	BYTE	POWER ON
-			
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-			1
-			7/2
-			M
10722	AXCHANGE_MASK	EXP, N01	K5
-	Parametrierung des Achstausch-Verhaltens	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-			0xFFFF
-			7/2
-			M
10731	JOG_MODE_KEYS_EDGETRIGGRD	EXP, N01	IAF
-	Wirkungsweisen der JOG-Tasten	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE	-
-			-
-			0/0
-			S
10735	JOG_MODE_MASK	EXP, N01	K1
-	Einstellungen für Betriebsart Jog	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-			0x1ff
-			7/2
-			M
10750	SPRINT_FORMAT_P_CODE	N12	PGA
-	String-Codierung des SPRINT-Formats %P	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-			2
-			7/2
-			I
10751	SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL	N12	PGA
-	Parametrierung des SPRINT-Formats %P	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-			1
-			7/2
-			I
10760	G53_TOOLCORR	N12	FBFA
-	Wirkungsweise bei G53, G153 und SUPA	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0	0
-			3
-			7/2
-			M
10780	UNLOCK_EDIT_MODESWITCH	EXP, N01	-
-	Aufhebung der Startsperrung beim Editieren eines Teileprogramms	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
-			-
-			0/0
-			S
10800	EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN	EXP, N12	H2
-	1. M-Funktion für die Kanalsynchronisation	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-
-			-
-			7/2
-			M

10802	EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX	EXP, N12	H2			
-	Letzte M-Funktion für die Kanalsynchronistaion	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M
10804	EXTERN_M_NO_SET_INT	EXP, N12	H2,K1			
-	M-Funktion für ASUP Aktivierung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	96	-	-	7/2	M
10806	EXTERN_M_NO_DISABLE_INT	EXP, N12	H2,K1			
-	M-Funktion für ASUP Deaktivierung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	97	-	-	7/2	M
10808	EXTERN_INTERRUPT_BITS_M96	EXP, N12	FBFA			
-	Interruptprogramm (ASUP) aktivieren	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
10810	EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL	EXP, N12	FBFA			
-	Zuordnung der Messeingänge für G31 P..	BYTE	POWER ON			
-						
-	4	1, 1, 1, 1	0	3	7/2	M
10812	EXTERN_DOUBLE_TURRET_ON	EXP, N12	FBFA			
-	Doppelrevolverkopf mit G68	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
10814	EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE	EXP, N12	H2,K1			
-	Makroaufruf über M-Funktion	DWORD	POWER ON			
-						
-	30	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1... -1...	-	-	7/2	M
10815	EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME	EXP, N12	H2			
-	Unterprogrammname für Makroaufruf über M-Funktion	STRING	POWER ON			
-						
-	30	...	-	-	7/2	M
10816	EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE	EXP, N12	FBFA			
-	Makroaufruf über G-Funktion	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	50	-1., -1., -1., -1., -1., -1., -1., -1.... -1., -1....	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

10817	EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE_NAME	EXP, N12	FBFA			
-	Unterprogrammname für Makroaufruf über G-Funktion	STRING	POWER ON			
-						
-	50	...	-	-	7/2	M
10818	EXTERN_INTERRUPT_NUM_ASUP	EXP, N12	FBFA			
-	Interruptnummer für ASUP-Start (M96)	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	8	7/2	M
10820	EXTERN_INTERRUPT_NUM_RETRAC	EXP, N12	FBFA			
-	Interruptnummer für Schnellrückzug (G10.6)	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	1	8	7/2	M
10830	EXTERN_PRINT_DEVICE	EXP, N12	FBFA			
-	Ausgabegerät für ISOPRINT	STRING	POWER ON			
-						
-	-		-	-	7/2	I
10831	EXTERN_PRINT_MODE	EXP, N12	FBFA			
-	Ausgabegerät für ISOPRINT parametrieren	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	63	7/2	I
10850	MM_EXTERN_MAXNUM_OEM_GCODES	EXP, N01, N12	-			
-	Maximale Anzahl der OEM-G-Codes	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1000	1/1	M
10880	MM_EXTERN_CNC_SYSTEM	N01, N12	FBFA			
-	Definition des zu adaptierenden Steuerungssystems	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	1	3	7/2	M
10881	MM_EXTERN_GCODE_SYSTEM	N01, N12	FBFA			
-	ISO_3 Mode: GCodeSystem	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/2	M
10882	NC_USER_EXTERN_GCODES_TAB	N12	FBFA			
-	Liste anwenderspezifischer G-Befehle einer externen NC-Sprache	STRING	POWER ON			
-						
-	60	...	-	-	2/2	M

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

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

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

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

10890	EXTERN_TOOLPROG_MODE		N12	FBFA		
-	Werkzeugwechsel-Programm bei externer Sprache		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0x0	-	-	7/2	M

10900	INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1		N09	T1		
-	Anzahl der Positionen für Teilungstabelle 1		DWORD	RESET		
-						
-	-	0	0	60	7/2	M

10910	INDEX_AX_POS_TAB_1		N09	T1		
mm/inch, Grad	Teilungspositionstabelle 1		DOUBLE	RESET		
-						
-	60	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/2	M

10920	INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2		N09	T1		
-	Anzahl der Positionen für Teilungstabelle 2		DWORD	RESET		
-						
-	-	0	0	60	7/2	M

10930	INDEX_AX_POS_TAB_2		N09	T1		
mm/inch, Grad	Teilungspositionstabelle 2		DOUBLE	RESET		
-						
-	60	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

10940	INDEX_AX_MODE			EXP		T1
-	Einstellungen für Teilungsposition			DWORD		POWER ON
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
11100	AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN			N01, N07, N02		H2
-	Anzahl der auf HIFU-Gruppen verteilten Hilfsfunktionen			DWORD		POWER ON
-						
-	-	1	1	255	7/2	M
11110	AUXFU_GROUP_SPEC			N07		H2
-	Hilfsfunktionsgruppenspezifikation			DWORD		POWER ON
-						
-	168	0x81, 0x21, 0x41, 0x41, 0x41, 0x41, 0x41...	-	-	7/2	M
11120	LUD_EXTENDED_SCOPE			N01		PG
-	Funktion 'programmglobale Anwenderdaten (PUD)' aktiv			BOOLEAN		POWER ON
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
11140	GUD_AREA_SAVE_TAB			N01		-
-	zusätzliche Sicherung für GUD-Bausteine			DWORD		SOFORT
-						
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M
11160	ACCESS_EXEC_CST			N01		-
-	Ausführungsrecht für /_N_CST_DIR			BYTE		POWER ON
-						
-	-	7	-	-	7/2	M
11161	ACCESS_EXEC_CMA			N01		-
-	Ausführungsrecht für /_N_CMA_DIR			BYTE		POWER ON
-						
-	-	7	-	-	7/2	M
11162	ACCESS_EXEC_CUS			N01		-
-	Ausführungsrecht für /_N_CUS_DIR			BYTE		POWER ON
-						
-	-	7	-	-	7/3	U
11165	ACCESS_WRITE_CST			N01		-
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CST_DIR			DWORD		POWER ON
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M

11166	ACCESS_WRITE_CMA	N01	-			
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CMA_DIR	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	-1	-	-	7/2	M
11167	ACCESS_WRITE_CUS	N01	-			
-	Schreibschutz für Verzeichnis /_N_CUS_DIR	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	-1	-	-	7/3	U
11170	ACCESS_WRITE_SACCESS	N01	-			
-	Schreibschutz für _N_SACCESS_DEF	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	-	-	7/2	M
11171	ACCESS_WRITE_MACCESS	N01	-			
-	Schreibschutz für _N_MACCESS_DEF	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	-	-	7/2	M
11172	ACCESS_WRITE_UACCESS	N01	-			
-	Schreibschutz für _N_UACCESS_DEF	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	-	-	7/3	U
11200	INIT_MD	EXP, N01	IAF,IAD,IA			
-	Laden der Standard-Maschinendaten beim nächsten Hochlauf	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
11202	MD_MODE_MASK	EXP, N01	IA			
-	Verhalten von Maschinendatenänderungen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
11210	UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY	N01, N05	IAD			
-	Maschinendaten-Sicherung nur von geänderten Maschinendaten	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0xFF	-	-	7/3	M
11220	INI_FILE_MODE	N01, N05	G2			
-	Fehlerverhalten bei INI-File-Fehlern	BYTE	RESET			
-						
-	-	1	0	2	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

11230	MD_FILE_STYLE			N01, N05	IAD		
-	Struktur der Maschinendaten-Sicherungsdateien			BYTE	SOFORT		
LINK							
-	-	0x3	-	-	7/3	M	
11250	PROFIBUS_SHUTDOWN_TYPE			EXP, N01	G3,FBU		
-	PROFIBUS/PROFINET Shutdownhandling			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0	2	7/2	M	
11280	WPD_INI_MODE			N01	IAD		
-	Bearbeitungsmodus von Ini-Files im Werkstückdirectory			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0	1	7/2	M	
11285	MACH_MODEL_MODE			EXP	IAD		
-	Art der Datei mit Maschinenmodell.			BYTE	SOFORT		
-							
-	-	0	0	1	3/3	U	
11294	SIEM_TRACEFILES_CONFIG			EXP	-		
-	Konfiguration der Tracefiles SIEM*			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	-	-	2/2	M	
11295	PROTOK_FILE_MEM			N01	-		
-	Speichertyp von Protokoll-Files			BYTE	POWER ON		
-							
-	10	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M	
11297	PROTOK_IPOCYCLE_CONTROL			N01	-		
-	Überlauf IPO-Zeitebene verhindern			BYTE	POWER ON		
-							
-	10	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M	
11298	PROTOK_PREPTIME_CONTROL			N01	-		
-	Unterbrechungszeit Prep-Zeitebene in Sekunden.			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	10	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-	-	1/1	M	
11300	JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD			N01	H1,R1		
-	INC und REF im Tippbetrieb			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	TRUE	-	-	7/2	M	

11310	HANDWH_REVERSE		N09	H1		
-	Schwelle für Richtungswechsel Handrad		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	2	-	-	7/2	M
11320	HANDWH_IMP_PER_LATCH		N09	H1		
-	Handradimpulse pro Raststellung		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1.	-	-	7/2	M
11322	CONTOURHANDWH_IMP_PER_LATCH		N09	H1		
-	Konturhandradimpulse pro Raststellung		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	6	1., 1., 1., 1., 1., 1.	-	-	7/2	M
11324	HANDWH_VDI_REPRESENTATION		N01	OEM		
-	Darstellung der Handradnummer im VDI-Interface		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
11330	JOG_INCR_SIZE_TAB		EXP, N09	H1		
-	Inkrementgröße bei INC/Handrad		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	5	1., 10., 100., 1000., 10000.	-	-	7/2	M
11342	ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR		N01	H1		
-	3. Handrad: Antriebsnummer/Messkreisnummer		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	0	0	31	7/2	M
11344	ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR		N01	H1		
-	3. Handrad: Eingang auf Modul/Messkreiskarte		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	1	1	2	7/2	M
11346	HANDWH_TRUE_DISTANCE		N01	H1,P1,W1		
-	Handrad Weg- oder Geschwindigkeitsvorgabe		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	1	0	7	7/2	M
11350	HANDWHEEL_SEGMENT		N09	H1		
-	Handradsegment		BYTE	POWER ON		
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

11351	HANDWHEEL_MODULE			N09	H1	
-	Handradmodul			BYTE	POWER ON	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	6	7/2	M
11352	HANDWHEEL_INPUT			N09	H1	
-	Handradanschluss			BYTE	POWER ON	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	6	7/2	M
11353	HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS			N04, N10	H1	
-	logische Handradslotadressen			DWORD	POWER ON	
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	8191	7/2	M
11354	HANDWHEEL_FILTER_TIME			N09	-	
s	Filterzeit für Handradimpulse			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	6	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0	0,0	2,0	7/2	M
11380	MONITOR_ADDRESS			EXP, N06	STZ	
-	Test-MD zum Ändern von NCK-Code oder Daten für Safety Integrated			DWORD	SOFORT	
NBUP, NDLD						
-	-	0	-	-	0/0	S
11382	MONITOR_DISPLAY_INT			EXP, N06	STZ	
-	INTEGER-Anzeige der adressierten Zelle			DWORD	SOFORT	
NBUP, NDLD						
-	-	0	-	-	0/0	S
11384	MONITOR_DISPLAY_REAL			EXP, N06	STZ	
-	REAL-Anzeige der adressierten Zelle			DOUBLE	SOFORT	
NBUP, NDLD						
-	-	0,0	-	-	0/0	S
11386	MONITOR_INPUT_INT			EXP, N06	STZ	
-	INTEGER-Eingabe für adressierte Zelle			DWORD	SOFORT	
NBUP, NDLD						
-	-	0	-	-	0/0	S
11388	MONITOR_INPUT_REAL			EXP, N06	STZ	
-	REAL-Eingabe für adressierte Zelle			DOUBLE	SOFORT	
NBUP, NDLD						
-	-	0,0	-	-	0/0	S

11390	MONITOR_INPUT_STROBE			EXP, N06	STZ	
-	Überschreiben der adressierten Zelle mit MONITOR_INPUT_INT/REAL			BYTE	SOFORT	
NBUP, NDLD						
-	-	0	0	2	0/0	S
11398	AXIS_VAR_SERVER_SENSITIVE			EXP	B3	
-	Verhalten des Axis-Var-Servers			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
11400	TRACE_SELECT			EXP	-	
-	Aktivierung interner Trace-Funktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	0/0	S
11405	TCI_TRACE_ACTIVE			EXP	-	
-	Aktivierung der internen Task-Trace-Funktion			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	0/0	S
11410	SUPPRESS_ALARM_MASK			EXP, N06	D1,M3,K3,S1,V1,W1	
-	Maske zur Unterstützung spezieller Alarmausgaben			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x108000	0	0xFFFFFFFF	7/2	M
11411	ENABLE_ALARM_MASK			EXP	D1,K1	
-	Aktivierung von Warnungen			DWORD	RESET	
-						
-	-	0x0	0	0xFFFFFFFF	7/2	M
11412	ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY			EXP, N01	D1	
-	Alarmreaktion CHAN_NOREADY zulässig			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
11413	ALARM_PAR_DISPLAY_TEXT			EXP, N01	D1	
-	Alarmparameter als Textausgabe			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	0/0	S
11414	ALARM_CLR_NCSTART_W_CANCEL			EXP, N01	D1	
-	Das Löschen von NCSTART-Alarmen mit CANCEL			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

11415	SUPPRESS_ALARM_MASK_2	EXP, N06	-			
-	Maskierung von Alarmausgaben	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x8	-	-	7/2	M
11420	LEN_PROTOCOL_FILE	N01	PGA			
-	Dateigröße für Protokollfiles (kB)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	1	1000000	7/2	M
11422	PROTOCOL_FILE_MODE	EXP, N01	PGA			
-	Einstellung des Verhaltens des WRITE-Befehls	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x3	7/2	M
11450	SEARCH_RUN_MODE	EXP, N01	K1,TE3,N4,H2,Z1			
-	Suchlauf Parametrierung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x3F	7/2	M
11460	OSCILL_MODE_MASK	N09	P5			
-	Mode-Maske für asynchrones Pendeln	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	0	0xFFFF	7/2	M
11470	REPOS_MODE_MASK	EXP, N01	K1			
-	Repositioniereigenschaften	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x8	0	0xFFFF	7/2	M
11480	PLC_OB1_TRACE_DEPTH	EXP, N03, N09	-			
-	Puffertiefe der PLC-Trace-Daten in OB1	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	8	2/2	M
11481	PLC_OB35_TRACE_DEPTH	EXP, N03, N09	-			
-	Puffertiefe der PLC-Trace-Daten in OB35	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	8	2/2	M
11482	PLC_OB40_TRACE_DEPTH	EXP, N03, N09	-			
-	Puffertiefe der PLC-Trace-Daten in OB40	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	8	2/2	M

11500	PREVENT_SYNACT_LOCK			N01, N09, -	S5,FBSY	
-	Geschützte Synchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	0, 0	0	255	7/2	M
11510	IPO_MAX_LOAD			N01, N05	-	
%	Maximale erlaubte IPO-Last			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.00	0.0	100.0	7/2	M
11550	STOP_MODE_MASK			N01	V1	
-	Legt das Stopp-Verhalten fest.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x1	7/2	M
11600	BAG_MASK			N01	K1,Z1	
-	Definiert das BAG Verhalten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x3	7/2	M
11602	ASUP_START_MASK			N01, -	K1,M3,TE3,TE7	
-	Stoppgründe für ASUP ignorieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0xf	7/2	M
11604	ASUP_START_PRIO_LEVEL			N01, -	K1,TE3,TE7	
-	Prioritäten ab der 'ASUP_START_MASK' wirksam ist			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	128	7/2	M
11610	ASUP_EDITABLE			N01	K1	
-	Aktivierung eines anwenderspezifischen ASUP Programms			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	0x7	7/2	M
11612	ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL			N01	K1	
-	Schutzstufe des anwenderspezifischen ASUP Programms			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	2	0	7	7/2	M
11620	PROG_EVENT_NAME			EXP, N12	K1	
-	Programmname für PROG_EVENT			STRING	POWER ON	
-						
-	-		-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

11622	PROG_EVENT_PATH			N01	-		
-	Aufrufpfad für PROG_EVENT			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	3	0	3	7/2	M	
11640	ENABLE_CHAN_AX_GAP			N01, N11	K2		
-	Kanalachslücken in AXCONF_MACHAX_USED werden erlaubt			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x0	0	0x1	2/2	M	
11717	D_NO_FCT_CYCLE_NAME			EXP, N12, N07	K1		
-	Unterprogrammname für D-Funktions-Ersetzung			STRING	POWER ON		
-							
-	-		-	-	7/2	M	
11750	NCK_LEAD_FUNCTION_MASK			N09	-		
-	Funktionen zur Leitwertkopplung			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0x00	0	0x10	1/1	M	
11752	NCK_TRAIL_FUNCTION_MASK			N09	-		
-	Funktionen zum Mitschleppen			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0x200	0	0x210	1/1	M	
11756	NCK_EG_FUNCTION_MASK			N09	-		
-	Funktionen zum Elektronischen Getriebe			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0x0	0	0x2F	1/1	M	
12000	OVR_AX_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1,Z1		
-	Achs-Vorschubkorrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	TRUE	-	-	7/2	M	
12010	OVR_FACTOR_AX_SPEED			EXP, N10	V1,Z1		
-	Bewertung des Achs-Vorschubkorrekturschalters			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	31	0.00, 0.01, 0.02, 0.04, 0.06, 0.08, 0.10...	0.00	2.00	7/2	M	
12020	OVR_FEED_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1,Z1		
-	Bahnvorschub-Korrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	TRUE	-	-	7/2	M	

12030	OVR_FACTOR_FEEDRATE			EXP, N10	V1,B1,Z1	
-	Bewertung des Bahnvorschub-Korrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.00, 0.01, 0.02, 0.04, 0.06, 0.08, 0.10...	0.00	2.00	7/2	M
12040	OVR_RAPID_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1,Z1	
-	Eilgang-Korrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	-	-	7/2	M
12050	OVR_FACTOR_RAPID_TRA			EXP, N10	V1,Z1	
-	Bewertung des Eilgang-Korrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.00, 0.01, 0.02, 0.04, 0.06, 0.08, 0.10...	0.00	1.00	7/2	M
12060	OVR_SPIND_IS_GRAY_CODE			EXP, N10	V1,Z1	
-	Spindel-Korrekturschalter Gray-codiert			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	-	-	7/2	M
12070	OVR_FACTOR_SPIND_SPEED			EXP, N10	V1,Z1	
-	Bewertung des Spindel-Korrekturschalters			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	31	0.5, 0.55, 0.60, 0.65, 0.70, 0.75, 0.80...	0.00	2.00	7/2	M
12080	OVR_REFERENCE_IS_PROG_FEED			N10, N09	V1	
-	Override-Bezugsgeschwindigkeit			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	TRUE	-	-	7/2	M
12082	OVR_REFERENCE_IS_MIN_FEED			N10, N09	V1	
-	Festlegung des Bezugs des Bahn-Overrides			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
12090	OVR_FUNCTION_MASK			N01, N10, N09	-	
-	Auswahl von Override-Spezifikationen			DWORD	RESET	
-						
-	-	0	0	0x01	7/2	M
12100	OVR_FACTOR_LIMIT_BIN			EXP, N10	V1,B1,Z1	
-	Begrenzung bei binärkodiertem Korrekturschalter			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	1.2	0.0	2.0	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

12200	RUN_OVERRIDE_0			N01, N09	FBMA,V1,Z1		
-	Fahrverhalten bei Override 0			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	FALSE	-	-	7/2	M	
12202	PERMANENT_FEED			N01, N09	Z1,V1		
mm/min	Festvorschübe für Linearachsen			DOUBLE	RESET		
-							
-	4	0., 0., 0., 0.	-	-	7/2	M	
12204	PERMANENT_ROT_AX_FEED			N01, N09	V1		
Umdr/min	Festvorschübe für Rundachsen			DOUBLE	RESET		
-							
-	4	0., 0., 0., 0.	-	-	7/2	M	
12205	PERMANENT_SPINDLE_FEED			N01, N09	FBMA		
Umdr/min	Festvorschübe für Spindeln			DOUBLE	RESET		
-							
-	4	0., 0., 0., 0.	-	-	7/2	M	
12300	CENTRAL_LUBRICATION			N01, N09	-		
-	zentrale Schmierung aktiv			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	FALSE	-	-	7/2	M	
12510	NCU_LINKNO			N01	B3		
-	NCU-Nummer in einem NCU-Verband			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	1	1	16	7/2	M	
12520	LINK_TERMINATION			N01	B3		
-	NCU Nummern bei denen Busabschlusswiderstände aktiviert sind			BYTE	POWER ON		
LINK							
-	2	0, 1	0	15	3/2	M	
12540	LINK_BAUDRATE_SWITCH			N01	B3		
-	Link Bus Baudrate			DWORD	POWER ON		
LINK							
-	-	9	0	9	3/2	M	
12550	LINK_RETRY_CTR			N01	B3		
-	maximale Anzahl der Wiederholungen für Telegrammübertragung			DWORD	POWER ON		
LINK							
-	-	4	1	15	3/2	M	

12551	TIMEOUT_LINK_COMMUNICATION		EXP	-		
s	Wartezeiten beim Start der Linkkommunikation.		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	6	110.0, 60.0, 9.0, 60.0, 0.0, 0.0	110.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0...	0/0	S
12552	LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP		EXP	-		
-	Maximale Schleifenanzahl für Synchronisierung des Link-Lebenszyklus.		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	5000	-	-	0/0	S
12701	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12702	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB2		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12703	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB3		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12704	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB4		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12705	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB5		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12706	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB6		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12707	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB7		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

12708	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB8		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12709	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB9		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12710	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB10		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12711	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB11		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12712	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB12		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12713	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB13		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12714	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB14		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12715	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB15		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M
12716	AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB16		N01	B3		
-	Zuordnung eines Achs-Container-Platzes		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	32	...	-	-	3/2	M

12750	AXCT_NAME_TAB		N01	B3		
-	Achsen-Container Bezeichner		STRING	POWER ON		
CTDE						
-	16	CT1, CT2, CT3, CT4, CT5, CT6...	-	-	1/1	M
12760	AXCT_FUNCTION_MASK		N09	-		
-	Funktionen zum Achscontainer		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0x0	0	0x1	1/1	M
12970	PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS		N10	-		
-	Logische Start-Adresse der digitalen Eingangs-Adressen der PLC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1023	0/0	S
12971	PLC_DIG_IN_NUM		N10	-		
-	Anzahl der digitalen Eingangs-Adressen		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	64	1	1023	0/0	S
12974	PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS		N10	-		
-	Logische Start-Adresse der digitalen Ausgangs-Adresse der PLC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1023	0/0	S
12975	PLC_DIG_OUT_NUM		N10	-		
-	Anzahl der digitalen Ausgangs-Adressen		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	48	1	1023	0/0	S
12978	PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS		N10	-		
-	Logische Start-Adresse der analogen Eingangs-Adresse der PLC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1023	0/0	S
12979	PLC_ANA_IN_NUM		N10	-		
-	Anzahl der analogen Eingangs-Adressen		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1023	0/0	S
12982	PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS		N10	-		
-	Logische Start-Adresse der analogen Ausgangs-Adressen der PLC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1023	0/0	S

1.3 NC-Maschinendaten

12983	PLC_ANA_OUT_NUM			N10	-		
-	Anzahl der analogen Ausgangs-Adressen			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	1023	0/0	S	
13050	DRIVE_LOGIC_ADDRESS			N04, N10	G2		
-	logische Antriebsadressen			DWORD	POWER ON		
-							
-	31	4100, 4140, 4180, 4220, 4260, 4300, 4340...	258	8191	7/2	M	
13060	DRIVE_TELEGRAM_TYPE			N04, N10	G2		
-	Standard-Telegramm-Typ für PROFIdrive			DWORD	POWER ON		
-							
-	31	116, 116, 116, 116, 116, 116, 116...	-	-	7/2	M	
13070	DRIVE_FUNCTION_MASK			N04, N10	G2		
-	PROFIdrive-Erweiterungs-Funktionen			DWORD	POWER ON		
-							
-	31	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	-	-	7/2	M	
13080	DRIVE_TYPE_DP			EXP	G2		
-	Antriebsart PROFIBUS/PROFINET			BYTE	POWER ON		
-							
-	31	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	4	7/2	M	
13100	DRIVE_DIAGNOSIS			EXP, N05	IAD,Kap.3		
-	Diagnose Antriebskopplung			DWORD	POWER ON		
-							
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	
13110	PROFIBUS_TRACE_ADDRESS			EXP	-		
-	PROFIBUS/PROFINET-Trace von E/A-Slots			DWORD	NEW CONF		
-							
-	14	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	2/2	M	
13111	PROFIBUS_TRACE_TYPE			EXP	-		
-	Einstellungen PROFIBUS/PROFINET-Trace			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0	0	3	2/2	M	
13112	PROFIBUS_TRACE_FILE_SIZE			EXP	-		
-	Maximale Tracefilegröße in KByte			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	40	-	-	2/2	M	

13113	PROFIBUS_TRACE_START			EXP	-	
-	Aktivierung PROFIBUS/PROFINET-Trace			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	0	0	1	2/2	M
13114	PROFIBUS_TRACE_START_EVENT			EXP	-	
-	PROFIBUS/PROFINET-Trace Triggerbedingung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	14	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0x00000000	0x111ffff	2/2	M
13120	CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS			N04, N10	-	
-	Logische Adresse der SINAMICS-CU			DWORD	POWER ON	
-						
-	15	6500, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	8191	7/2	M
13140	PROFIBUS_ALARM_ACCESS			N04, N10	-	
-	Alarmverhalten von PROFIBUS/PROFINET-Antrieben beim Hochlauf			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	1	0	2	2/7	M
13150	SINAMICS_ALARM_MASK			N04, N05	-	
-	Stör- und Warnpufferausgabe für Sinamics aktivieren			DWORD	SOFORT	
-						
-	-	0x0909	-	-	7/2	M
13200	MEAS_PROBE_LOW_ACTIVE			N10, N09	M5	
-	Polaritätswechsel des Messtasters			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2	M
13210	MEAS_TYPE			N10, N09	M5	
-	Art des Messens bei dezentralen Antrieben			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
13211	MEAS_CENTRAL_SOURCE			N10, N09	-	
-	Datenquelle zentralen Messen mit PROFIBUS/PROFINET-Antrieben			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	3	1	3	7/2	M
13220	MEAS_PROBE_DELAY_TIME			N10, N09	FBA/IAD	
s	Verzögerungszeit Taster-Auslenkung bis Erkennung			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	0.0, 0.0	0	0.1	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

13230	MEAS_PROBE_SOURCE			N10, N09	-	
-	Messtaster-Simulation			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	9	7/2	M

13231	MEAS_PROBE_OFFSET			N10, N09	-	
mm/inch, Grad	Messtaster-Verschiebung			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.1	-	-	7/7	U

13300	PROFISAFE_IN_FILTER			N01, N06, -	-	
-	F-Nutzdaten-Filter IN			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M

13301	PROFISAFE_OUT_FILTER			N01, N06, -	-	
-	F-Nutzdaten-Filter OUT			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M

13302	PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK			N01, N06, -	-	
-	Freigabemaske der Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen.			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	2	0x0	0x0, 0x0	0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-72	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-73	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M

13303	PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK			N01, N06, -	-	
-	Freigabemaske der Verbindungen zu PROFIsafe-Ausgangs-Baugruppen.			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	2	0x0	0x0, 0x0	0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-72	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-73	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M

13304	PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK			N01, N06, -	-	
-	Aktivierung der Ersatzwertausgabe für PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	2	0x0	0x0, 0x0	0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-72	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M
840dsl-73	2	0x0, 0x0	0x0, 0x0	0xFFFFFFFF, 0x0000FFFF	7/2	M

13305	PROFISAFE_IN_SUBS			N01, N06, -	-	
-	Ersatzwerte für passive Verbindungen zu PROFIsafe-Eingangs-Baugruppen			DWORD	POWER ON	
-						
-	48	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	7/2	M

13308	PROFISAFE_IN_NAME			N01, N06, -	-	
-	Name der PROFIsafe-IN-Verbindung			STRING	POWER ON	
-						
-	48	...	-	-	7/2	M

13309	PROFISAFE_OUT_NAME			N01, N06, -	-	
-	Name der PROFIsafe-OUT-Verbindung			STRING	POWER ON	
-						
-	48	...	-	-	7/2	M

13310	SAFE_SPL_START_TIMEOUT			N01, N05, -	FBSI	
s	Verzögerung Anzeige Alarm 27097			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	20.	1.	60.	7/2	M

13312	SAFE_SPL_USER_DATA			N01, N06, -	FBSI	
-	Anwenderdatum			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	4	0x0, 0x0, 0x0, 0x0	-	-	7/2	M

13316	SAFE_GLOB_CFG_CHANGE_DATE			EXP, N01, N06, -	FBSI	
-	Datum/Uhrzeit der letzten Änderung SI-NCK-MD			STRING	POWER ON	
-						
-	7		-	-	7/RO	S

13317	SAFE_GLOB_PREV_CONFIG			EXP, N01, N06, -	FBSI	
-	Daten der vorherigen Safety-Konfiguration			DWORD	POWER ON	
-						
-	11	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/RO	S

1.3 NC-Maschinendaten

13318	SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM			EXP, N01, N06, -	FBSI	
-	Ist-Prüfsumme NCK			DWORD	POWER ON	
-						
-	4	0, 0, 0, 0	-	-	7/RO	S
13319	SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM			EXP, N01, N06, -	FBSI	
-	Soll-Prüfsumme			DWORD	POWER ON	
-						
-	4	0, 0, 0, 0	-	-	7/1	M
13320	SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO			N01, N06, -	FBSI	
-	Faktor F_DP-Kommunikationstakt			DWORD	POWER ON	
SFCO						
-	-	10	1	65535	7/2	M
13322	INFO_SAFE_SRDP_CYCLE_TIME			N01, N06, N05, -	FBSI	
s	maximaler F_DP-Kommunikationstakt			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S
13330	SAFE_SDP_ENABLE_MASK			N01, N06, -	FBSI	
-	Freigabemaske F_SENDDP-Kommunikationsbeziehungen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0xFFF	7/2	M
13331	SAFE_SDP_ID			N01, N06, -	FBSI	
-	Kennung der F_SENDDP-Kommunikationsbeziehung			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768	32767	7/2	M
13332	SAFE_SDP_NAME			N01, N06, -	FBSI	
-	Name der SPL-Verbindung			STRING	POWER ON	
-						
-	12	...	-	-	7/2	M
13333	SAFE_SDP_CONNECTION_NR			N01, N06, -	FBSI	
-	Nummer der SPL-Verbindung			BYTE	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M
13334	SAFE_SDP_LADDR			N01, N06, -	FBSI	
-	Basisadresse des Ein-/Ausgangsdatenbereichs F_SENDDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	288, 288, 288, 288, 288, 288, 288, 288...	288	32767	7/2	M

13335	SAFE_SDP_TIMEOUT			N01, N06, -	FBSI	
s	Überwachungszeit F_SENDDP			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	12	0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5...	0.0	60.0	7/2	M

13336	SAFE_SDP_ASSIGN			N01, N06, -	FBSI	
-	Ausgangszuordnung.\$A_OUTSE zu F_SENDDP-Nutzdaten			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064	7/2	M
840dsl-72	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

13337	SAFE_SDP_FILTER			N01, N06, -	FBSI	
-	F-Nutzdatenfilter zwischen \$A_OUTSE und F_SENDDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0x0	0xFFFF	7/2	M

13338	SAFE_SDP_ERR_REAC			N01, N06, -	FBSI	
-	Fehlerreaktion			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

13340	SAFE_RDP_ENABLE_MASK			N01, N06, -	FBSI	
-	Freigabemaske F_RECVDP-Kommunikationsbeziehungen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0xFFF	7/2	M

13341	SAFE_RDP_ID			N01, N06, -	FBSI	
-	Kennung der F_RECVDP-Kommunikationsbeziehung			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768	32767	7/2	M

13342	SAFE_RDP_NAME			N01, N06, -	FBSI	
-	Name der SPL-Verbindung			STRING	POWER ON	
-						
-	12	...	-	-	7/2	M

13343	SAFE_RDP_CONNECTION_NR			N01, N06, -	FBSI	
-	Zuordnung SPL-Verbindung zu Systemvariablen			BYTE	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

13344	SAFE_RDP_LADDR			N01, N06, -	FBSI	
-	Basisadresse des Ein-/Ausgangsdatenbereichs F_RECVDP			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	288, 288, 288, 288, 288, 288, 288, 288...	288	32767	7/2	M

13345	SAFE_RDP_TIMEOUT			N01, N06, -	FBSI	
s	Überwachungszeit F_RECVDP			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	12	0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5...	0.0	60.0	7/2	M

13346	SAFE_RDP_ASSIGN			N01, N06, -	FBSI	
-	Eingangszuordnung.F_RECVDP-Nutzdaten zu \$A_INSE			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	64064	7/2	M
840dsl-72	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M
840dsl-73	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	192192	7/2	M

13347	SAFE_RDP_FILTER			N01, N06, -	FBSI	
-	F-Nutzdatenfilter zwischen F_RECVDP und \$A_INSE			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0x0	0xFFFF	7/2	M

13348	SAFE_RDP_ERR_REAC			N01, N06, -	FBSI	
-	Fehlerreaktion			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

13349	SAFE_RDP_SUBS			N01, N06, -	FBSI	
-	Ersatzwerte für Fehlerfall			DWORD	POWER ON	
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xFFFF	7/2	M

14504	MAXNUM_USER_DATA_INT			N03	P3	
-	Anzahl der Anwenderdaten (INT)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	256	7/2	M

14506	MAXNUM_USER_DATA_HEX			N03	P3	
-	Anzahl der Anwenderdaten (HEX)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	256	7/2	M

14508	MAXNUM_USER_DATA_FLOAT			N03	P3		
-	Anzahl der Anwenderdaten (FLOAT)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	32	7/2	M	
14510	USER_DATA_INT			N03	P3		
-	Anwenderdatum (INT)			DWORD	POWER ON		
-							
-	256	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32768	32767	7/2	I	
14512	USER_DATA_HEX			N03	P3		
-	Anwenderdatum (HEX)			DWORD	POWER ON		
-							
-	256	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0x0FF	7/2	I	
14514	USER_DATA_FLOAT			N03	P3		
-	Anwenderdatum (FLOAT)			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	32	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-3.40e38	3.40e38	7/2	I	
14516	USER_DATA_PLC_ALARM			N03	A2,P3		
-	Anwenderdatum (HEX)			BYTE	POWER ON		
-							
-	248	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/0	S	
15700	LANG_SUB_NAME			N01	K1		
-	Name für Substitutionsunterprogramm			STRING	POWER ON		
-							
-	-		-	-	7/2	M	
15702	LANG_SUB_PATH			N01	K1		
-	Aufrufpfad für Substitutionsunterprogramm			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0	2	7/2	M	
15710	TCA_CYCLE_NAME			N09	K1,FBW		
-	Programmname für die Ersetzung des TCA-Befehls			STRING	POWER ON		
-							
-	-		-	-	7/2	M	
17200	GMMC_INFO_NO_UNIT			EXP	K1		
-	globale HMI Info (ohne physikalische Einheit)			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	16	3., 4., 3., 1., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/7	S	

1.3 NC-Maschinendaten

17201	GMMC_INFO_NO_UNIT_STATUS	EXP	K1			
-	globale HMI Statusinfo (ohne physikalische Einheit)	BYTE	POWER ON			
-						
-	16	1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/7	S
17400	OEM_GLOBAL_INFO	A01, A11	-			
-	OEM Versionsinformation	STRING	POWER ON			
-						
-	5		-	-	7/2	I
17500	MAXNUM_REPLACEMENT_TOOLS	N09	FBW			
-	Maximale Anzahl von Ersatzwerkzeugen.	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	32	7/2	M
17510	TOOL_UNLOAD_MASK	N09	FBW			
-	Verhalten der Werkzeugdaten beim Entladen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0xF	7/2	M
17515	TOOL_RESETMON_MASK	N09	-			
-	Verhalten der Werkzeugdaten bei RESETMON	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x14	0	0x49F	7/2	M
17520	TOOL_DEFAULT_DATA_MASK	N09	FBW			
-	neues Werkzeug anlegen: Datenvorbelegung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	0x1F	7/2	M
17530	TOOL_DATA_CHANGE_COUNTER	EXP, N01	FBW			
-	Werkzeug-Datenänderung für HMI kennzeichnen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x1F	0	0x1F	7/2	M
17540	TOOLTYPES_ALLOWED	N09	-			
-	Erlaubte Werkzeugtypen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x3FF	0	0x3FF	7/2	M
17600	DEPTH_OF_LOGFILE_OPT	EXP, N01	-			
-	Tiefe der Logspeicheroptimierung bei REORG	DWORD	RESET			
-						
-	-	5	0	300	3/3	M

17610	DEPTH_OF_LOGFILE_OPT_PF			EXP, N01	-	
-	Tiefe der PowerFail Logspeicheroptimierung			DWORD	RESET	
-						
-	3	10, 0, 0	0	300	1/1	M
17900	VDI_FUNCTION_MASK			EXP, N09	H1	
-	Einstellung zu VDI-Signalen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0	0x1	7/2	M
18000	VDI_UPDATE_IN_ONE_IPO_CYCLE			EXP, N01	P3	
-	Aktualisierung der PLC-Nahtstelle			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	0/0	S
18030	HW_SERIAL_NUMBER			N05	-	
-	Hardware-Seriennummer			STRING	POWER ON	
-						
-	1		-	-	7/RO	M
18040	VERSION_INFO			N05	IAD	
-	Version			STRING	POWER ON	
-						
840dsl-71	4	840DSL-71	-	-	7/RO	M
840dsl-72	4	840DSL-72	-	-	7/RO	M
840dsl-73	4	840DSL-73	-	-	7/RO	M
18042	CC_VERSION_INFO			N05	IAD	
-	Compile-Zyklus Version			STRING	POWER ON	
-						
-	10	...	-	-	7/2	M
18050	INFO_FREE_MEM_DYNAMIC			N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien dynamischen Speichers			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1048576	-	-	7/RO	M
18060	INFO_FREE_MEM_STATIC			N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien statischen Speichers			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	2097152	-	-	7/RO	M
18070	INFO_FREE_MEM_DPR			EXP, N01, N02, N05	S7	
-	Anzeigedatum des freien Speichers im DUAL-PORT-RAM			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/RO	M

1.3 NC-Maschinendaten

18072	INFO_FREE_MEM_CC_MD	EXP, N01, N05	-
-	Anzeige freier Speicher CC-MD-Speicher	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	- - 0/RO S
18074	MM_TOOL_MANAGEMENT_TRACE_SZ	N02, N09	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Maximale Größe der Werkzeugverwaltung-Diagnose-Ringpuffer	DWORD	POWER ON
-			
-	2	25, 25	4 500 7/2 M
18075	MM_NUM_TOOLHOLDERS	N02, N09	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Max. Anzahl Werkzeughalter pro TOA	DWORD	POWER ON
-			
-	-	16	1 128 7/2 M
18076	MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE	N02, N09	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Max. Anzahl Magazinplätze pro TOA mit Distanzverbindungen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	32	1 128 7/2 M
18077	MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC	N02, N09	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Max. Anzahl Magazine in der Distanztabelle eines Magazinplatzes	DWORD	POWER ON
-			
-	-	32	0 32 7/2 M
18078	MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES	N02, N09	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Maximale Anzahl definierbarer Hierarchien für Magazinplatztypen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	8	0 32 7/2 M
18079	MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES	N02, N09	/FBW/, "Description of Functions, Tool Management"
-	Max. erlaubte Anzahl von Einträgen in einer Mag.pl.typ-Hierarch.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	8	1 32 7/2 M
18080	MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK	N02, N09	K1,W1
-	Stufenweise Speicher-Reservierung für die Werkzeugverwaltung (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0	0 0xFFFF 7/1 S

18082	MM_NUM_TOOL			N02, N09	FBW,S7	
-	Anzahl der Werkzeuge, die NCK verwalten kann (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	0	1500	7/2	M
18084	MM_NUM_MAGAZINE			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der Magazine, die NCK verwalten kann (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	3	0	32	7/2	M
18086	MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der Magazinplätze, die NCK verwalten kann (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	0	600	7/2	M
18088	MM_NUM_TOOL_CARRIER			N02, N09	W1	
-	Maximale Anzahl definierbarer Werkzeugträger.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	600	7/2	M
18090	MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M
18091	MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M
18092	MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der OEM-Magazinplatzdaten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M
18093	MM_TYPE_CC_MAGLOC_PARAM			N02, N09	-	
-	Typ der OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M
18094	MM_NUM_CC_TDA_PARAM			N02, N09	H2	
-	Anzahl der OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

18095	MM_TYPE_CC_TDA_PARAM			N02, N09	-		
-	Typ der OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M	
18096	MM_NUM_CC_TOA_PARAM			N02, N09	G2		
-	Anzahl der Daten pro Werkzeugschneide für Compilezyklen (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	10	2/2	M	
18097	MM_TYPE_CC_TOA_PARAM			N02, N09	-		
-	Typ der OEM-Daten je Schneide (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M	
18098	MM_NUM_CC_MON_PARAM			N02, N09	FBW		
-	Anzahl der Überwachungsdaten pro Werkzeugs für Compilezyklen			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	10	2/2	M	
18099	MM_TYPE_CC_MON_PARAM			N02, N09	FBW		
-	Typ der OEM-Monitorerdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M	
18100	MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA			N02, N09	W1		
-	Werkzeugkorrekturen im TO-Bereich (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	30	0	1500	7/2	M	
18102	MM_TYPE_OF_CUTTING_EDGE			N02, N09	W1		
-	Art der D-Nummer Programmierung (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	1	7/2	M	
18104	MM_NUM_TOOL_ADAPTER			N02, N09	W1		
-	WZ-Adapter im TO-Bereich (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	-1	-1	600	7/2	M	
18105	MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO			N02, N09	W1		
-	maximaler Wert der D-Nummer			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	9	1	32000	7/2	M	

18106	MM_MAX_CUTTING_EDGE_PERTOOL	N02, N09	W1
-	maximale Anzahl der D-Nummern pro Werkzeug	DWORD	POWER ON
-			
-	-	9	1
-		12	7/2
			M
18108	MM_NUM_SUMCORR	N02, N09	W1
-	Summenkorrekturen im TO-Bereich (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1	-1
-		9000	7/2
			M
18110	MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE	N02, N09	S7
-	maximale Anzahl der Summenkorrekturen pro Schneide (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1	1
-		6	7/2
			M
18112	MM_KIND_OF_SUMCORR	N02, N09	W1
-	Eigenschaften der Summenkorrekturen im TO-Bereich (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		0x1F	7/2
			M
18114	MM_ENABLE_TOOL_ORIENT	N02, N09	W1, F2
-	Werkzeugschneiden Orientierung zuordnen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		3	7/2
			M
18116	MM_NUM_TOOL_ENV	N02, N09	W1
-	Anzahl der Werkzeugumgebungen im TO-Bereich (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
-		600	7/2
			M
18118	MM_NUM_GUD_MODULES	N02	S7
-	Anzahl der GUD-Dateien im aktiven Filesystem (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	7	1
-		9	7/2
			M
18120	MM_NUM_GUD_NAMES_NCK	N02	S7
-	Anzahl der globalen Anwendervariablen-Namen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	60	60
-		32000	7/2
			M
18130	MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN	N02	S7
-	Anzahl der kanalspezifischen Anwendervariablen-Namen (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	360	360
-		32000	7/2
			M

Maschinen- und Settingdaten

1.3 NC-Maschinendaten

18150	MM_GUD_VALUES_MEM			N02	A2		
-	Speicherplatz für globale Anwendervariablen-Werte (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	196	136	32000	7/2	M	
18160	MM_NUM_USER_MACROS			N02	S7		
-	Anzahl der Makros (DRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	64	64	32000	7/2	M	
18170	MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES			N02	V2,A2		
-	Anzahl von Zusatzfunktionen (Zyklen, DRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	410	410	32000	7/2	M	
18180	MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM			N02	V2		
-	Anzahl von zusätzlichen Parametern für Zyklen laut MD 18170			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	6750	6750	32000	7/2	M	
18190	MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK			N12, N02, N06, N09	A3		
-	Anzahl der Dateien für maschinenbezogene Schutzbereiche (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	10	7/2	M	
18200	MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	FBW		
-	Anzahl der Siemens-OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	10	2/2	M	
18201	MM_TYPE_CCS_MAGAZINE_PARAM			N02, N09	FBW		
-	Typ der Siemens-OEM-Magazindaten (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M	
18202	MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM			N02, N09	FBW		
-	Anzahl der Siemens-OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	10	2/2	M	
18203	MM_TYPE_CCS_MAGLOC_PARAM			N02, N09	FBW		
-	Typ der Siemens-OEM-Magazinplatzdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON		
-							
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M	

18204	MM_NUM_CCS_TDA_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der Siemens-OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M
18205	MM_TYPE_CCS_TDA_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Typ der Siemens-OEM-Werkzeugdaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M
18206	MM_NUM_CCS_TOA_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der Siemens-OEM-Daten je Schneide (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M
18207	MM_TYPE_CCS_TOA_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Typ der Siemens-OEM-Daten je Schneide (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	1	6	2/2	M
18208	MM_NUM_CCS_MON_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Anzahl der Siemens-OEM-MonitorDaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	10	2/2	M
18209	MM_TYPE_CCS_MON_PARAM			N02, N09	FBW	
-	Typ der Siemens-OEM-MonitorDaten (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	6	2/2	M
18210	MM_USER_MEM_DYNAMIC			EXP, N02	S7	
-	Anwenderspeicher im DRAM [kB]			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	9000	0	131072	7/2	M
18220	MM_USER_MEM_DPR			EXP, N02	-	
-	Anwenderspeicher im DUAL-PORT-RAM (DPR)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	0/0	S
18224	AUTOMATIC_MEM_RECONFIG_FILE			EXP	-	
-	Pfad und Dateiname für interne Datensicherung			STRING	POWER ON	
-						
-	-	/siemens/sinumerik/ sys_cache/nck/ content.afs	-	-	1/0	S

1.3 NC-Maschinendaten

18225	IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG			EXP, N02	-	
-	System: Automatische Speicherrekonfiguration			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	2/1	M
18230	MM_USER_MEM_BUFFERED			N02	S7	
-	Anwenderspeicher im SRAM			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	0	0	15500	7/1	M
840dsl-72	-	0	0	22200	7/1	M
840dsl-73	-	0	0	22200	7/1	M
18231	MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF			N02	-	
-	Technologie für die Datenpufferung			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	1, 1, 1	0	1	0/RO	S
18232	MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM			N02	-	
-	System: Logdateigröße im SRAM [kB]			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	200, 50, 30	0	32000	2/2	M
18233	IS_CONTINOUS_DATA_SAVE_ON			EXP, N02	-	
-	System: Automatische Sicherung persistenter Daten			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	3	TRUE, TRUE, TRUE	-	-	7/2	M
18234	MM_MEMORY_CONFIG_MASK			EXP, N02	-	
-	Einstellung der Sicherung persistenter Daten des akt. Filesystems			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x00	0x00	0x01	2/2	M
18235	MM_INCOA_MEM_SIZE			EXP	-	
-	Größe des DRAM-Speichers für INCOA-Applikationen [kB]			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	20480	0	25600	7/2	M
18237	MM_CYC_DATA_MEM_SIZE			EXP, N02	-	
-	Zyklen-/Anzeige-Einstelldaten im SRAM [kB]			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	96	7/RO	M
18240	MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Hash-Tabellengröße für LUD (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	37	11	107	0/0	S

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

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

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

18270	MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR			N02	S7	
-	Anzahl von Unterverzeichnissen (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	256	-	-	7/RO	M

18280	MM_NUM_FILES_PER_DIR			N02	S7	
-	Anzahl von Dateien pro Verzeichnis (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	512	-	-	7/RO	M

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

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

18310	MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM			N02	S7	
-	Anzahl von Verzeichnissen im passiven Filesystem (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30	30	256	7/2	M

18320	MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM			N02	S7	
-	Anzahl von Dateien im passiven Filesystem (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	750	64	1000	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

18321	MM_NUM_SYSTEM_FILES_IN_FS			N02	-	
-	Anzahl der System-Files			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	400	400	1000	1/1	M

18342	MM_CEC_MAX_POINTS			N01, N02	K3	
-	maximale Anzahl der Stützpunkte bei Durchhangkompensation (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	62	128, 128, 128, 128, 128, 128, 128, 128...	0	2000	7/2	M

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

18352	MM_U_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Endanwenderspeicher für Teileprogramme/Zyklen/Dateien			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	3	2560, 0, 0	0	9216, 9216, 9216	2/2	M
840dsl-72	3	2560, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	2/2	M
840dsl-73	3	2560, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	2/2	M

18353	MM_M_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	S7	
-	Speichergröße für Zyklen/Dateien des Maschinenherstellers			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	3	512, 0, 0	0	9216, 9216, 9216	1/1	M
840dsl-72	3	512, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	1/1	M
840dsl-73	3	512, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	1/1	M

18354	MM_S_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	-	
-	Index 0: Speichergröße für Zyklen/Dateien des NC-Herstellers			DWORD	POWER ON	
-						
-	3	3072, 0, 100	0	3072, 3072, 3072	7/2	M

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

18356	MM_E_FILE_MEM_SIZE			EXP, N02	-	
-	Speichergröße für die Zwischenablage von externen Files			DWORD	POWER ON	
-						
840dsl-71	3	512, 0, 0	0	9216, 9216, 9216	0/0	M
840dsl-72	3	512, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	0/0	M
840dsl-73	3	512, 0, 0	0	15360, 15360, 15360	0/0	M

18360	MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE			N01	B1,K1	
-	FIFO-Buffer Größe für Abarbeiten von Extern (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	50	30	1000000	7/2	M

18362	MM_EXT_PROG_NUM			N01	K1	
-	Anzahl der gleichzeitig von Extern abarbeitbaren Programmebenen			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	13	7/2	M

18370	MM_PROTOC_NUM_FILES			N02	D1,OEM	
-	Maximale Anzahl von Protokoll-Files.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	2, 0, 0, 0, 0, 2, 2, 2...	0	10	1/1	M

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

18372	MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST			N02	D1,OEM	
-	Anzahl von OEM-Datenlisten ETPD.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	1/1	M

18373	MM_PROTOC_NUM_SERVO_DATA			N02	D1	
-	Anzahl von Servo-Daten für Protokoll.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 10, 10, 10...	0	20	1/1	M

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

1.3 NC-Maschinendaten

18375	MM_PROTOC_SESS_ENAB_USER	N02	-			
-	Für Sessions freigegebene User.	BYTE	POWER ON			
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M
18390	MM_COM_COMPRESS_METHOD	EXP, N01, N02	-			
-	Unterstützte Komprimierverfahren.	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x01	-	-	2/2	M
18391	TRACE_PATHNAME	EXP	-			
-	Pfad für Trace-Erzeugung	STRING	POWER ON			
NBUP						
-	-		-	-	1/1	M
18392	TRACE_SAVE_OLD_FILE	EXP	-			
-	Alte Trace-Files bleiben erhalten	BOOLEAN	POWER ON			
NBUP						
-	-	FALSE	-	-	1/1	M
18400	MM_NUM_CURVE_TABS	N02, N09	M3			
-	Anzahl der Kurventabellen (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18402	MM_NUM_CURVE_SEGMENTS	N02, N09	M3,B3			
-	Anzahl der Kurvensegmente (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18403	MM_NUM_CURVE_SEG_LIN	N02, N09	M3			
-	Anzahl der linearen Kurvensegmente (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18404	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS	N02, N09	M3,B3			
-	Anzahl der Kurventabellenpolynome (SRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18406	MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM	N02, N09	M3			
-	Anzahl der Kurventabellen (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M

18408	MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM	N02, N09	M3			
-	Anzahl der Kurvensegmente (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18409	MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM	N02, N09	M3			
-	Anzahl der linearen Kurvensegmente (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18410	MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM	N02, N09	M3			
-	Anzahl der Kurventabellenpolynome (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	INT_MAX	1/1	M
18450	MM_NUM_CP_MODULES	N02, N09	-			
-	max. Anz. der CP-Module	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	4	0	48	1/1	M
18452	MM_NUM_CP_MODUL_LEAD	N02, N09	-			
-	Maximale Anzahl der CP-Leitwerte	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	4	0	99	1/1	M
18500	MM_EXTCOM_TASK_STACK_SIZE	EXP, N02	S7			
-	Stackgröße für externe Kommunikationstask (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	45	45	90	0/0	S
18502	MM_COM_TASK_STACK_SIZE	EXP, N02	-			
-	Stackgröße in kB für Kommunikationstask (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	30	30	60	0/0	S
18510	MM_SERVO_TASK_STACK_SIZE	EXP, N02	S7			
-	Stackgröße der Servotask (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	30	30	60	0/0	S
18512	MM_IPO_TASK_STACK_SIZE	EXP, C02	-			
-	Stackgröße der Ipo-Task (DRAM)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	45	45	90	0/0	S

1.3 NC-Maschinendaten

18600	MM_FRAME_FINE_TRANS	N02	K2,M5
-	Feinverschiebung bei FRAME (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1	0
		1	7/2
			M
18601	MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES	N02	K2,M5
-	Anzahl der globalen vordefinierten Anwender-Frames (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		100	7/2
			M
18602	MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES	N02	K2,M5
-	Anzahl der globalen Basisframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		16	7/2
			M
18660	MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL	N02	-
-	Anzahl der projektierbaren GUD Variablen vom Typ Real	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M
18661	MM_NUM_SYNACT_GUD_INT	N02	-
-	Anzahl der projektierbaren GUD Variablen vom Typ Integer	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M
18662	MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL	N02	-
-	Anzahl der projektierbare GUD Variablen vom Typ Boolean	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M
18663	MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS	N02	-
-	Anzahl der projektierbaren GUD Variablen vom Typ Axis	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M
18664	MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR	N02	-
-	projektierbare GUD Variable Typ Char	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		32767	7/2
			M
18665	MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING	N02	-
-	projektierbare GUD Variable Typ STRING	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		25	7/2
			M

18700	MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA	N02	B3			
-	Größe des NCU-Link-Variablen-Speichers	DWORD	POWER ON			
LINK						
-	-	0	-	-	7/2	M
18710	MM_NUM_AN_TIMER	N02	-			
-	Anzahl der globalen Zeitvariablen für Synchronaktionen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10000	7/2	M
18720	MM_SERVO_FIFO_SIZE	EXP, N01	B3			
-	Sollwert für Puffergröße zwischen IPO und Lageregelung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	35	3/2	M
18730	MM_MAXNUM_ALARM_ACTIONS	N02	-			
-	Länge der Aktionsliste bei Alarmen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	500	100	2000	1/1	M
18780	MM_NCU_LINK_MASK	N01	B3			
-	Aktivierung der NCU-Link Kommunikation	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	7	3/2	M
18781	NCU_LINK_CONNECTIONS	N01	B3			
-	Anzahl interner Linkverbindungen	DWORD	POWER ON			
LINK						
-	-	0	0	32	3/1	M
18782	MM_LINK_NUM_OF_MODULES	N01, N02	B3			
-	Anzahl der NCU_Link Module	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2	2	16	3/2	M
18788	MM_CC_STATION_CHAN_MASK	N01	-			
-	Kanalbitmaske zum Anlegen von CC-Stationen	DWORD	POWER ON			
-						
-	3	1, 0, 0	-	-	1/1	M
18790	MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS	EXP, N02, N06	B3			
-	Größe des Tracedatenbuffers für NCU-Link	DWORD	POWER ON			
NBUP						
-	-	8	0	20000	2/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

18792	MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION			EXP, N02, N06	B3	
-	Spezifiziert die Inhalte des NCU-Link-Files			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	2/2	M
18794	MM_TRACE_VDI_SIGNAL			EXP, N02, N06	-	
-	Tracespezifikation der Vdi-Signale			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	0	0	0x7FFFFFFF	2/2	M
18800	MM_EXTERN_LANGUAGE			N01, N12	K1	
-	Aktivierung externer NC-Sprachen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0000	0x0000	0x0001	7/2	M
18840	MM_EPSPARAM_DIMENSION			EXP, N01, N02	ePS Dokumentation	
-	Dimension der ePS spezifischen Variablen \$EPS_*			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	10	0	100	0/0	S
18860	MM_MAINTENANCE_MON			EXP, N01	W6	
-	Aktivierung der Aufzeichnung von Wartungsdaten			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
18864	MM_NUM_TRAFO_DATA_SETS			N02, N09	W1	
-	Maximale Anzahl definierbarer Trafodatensätze.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	100	7/2	M
18866	MM_NUM_KIN_TRAFOS			N02, N09	W1	
-	Maximale Anzahl Trafoobjekte in NCK.			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	200	7/2	M
18870	MM_MAXNUM_KIN_CHAINS			EXP, N01	-	
-	Max. Anzahl kinematischer Ketten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	200	7/2	M
18880	MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM			EXP, N01	-	
-	maximale Anzahl der Elemente kinematischer Ketten			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1000	7/2	M

18890	MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS	EXP, N01	-			
-	Maximale Anzahl der 3D-Schutzbereiche	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	200	7/2	M
18891	MM_MAXNUM_3D_WPFX_PROT_ELEM	EXP, N01	-			
-	Max. Anzahl der Schutzbereichselemente für Workpiece und Fixture	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	500	7/2	M
18892	MM_MAXNUM_3D_PROT_AREA_ELEM	EXP, N01	-			
-	Max. Anzahl der Schutzbereichselemente	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1000	7/2	M
18893	MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM	EXP, N01	-			
-	Max. Anzahl der Werkzeugschutzbereichselemente	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	500	7/2	M
18894	MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN	EXP, N01	-			
-	Max. Anzahl der Schutzbereichsfacetten für variable Schutzbereiche	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10000	7/2	M
18895	MM_MAXNUM_3D_FACETS	EXP, N01	-			
-	Max. Anzahl der Schutzbereichsfacetten	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10000	7/2	M
18896	MM_MAXNUM_3D_COLLISION	EXP, N01	-			
-	Max. Größe des Speicherplatzes f. Kollisionscheck	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	0	MAX_SIZE_3D_S_COLL_TREE_MD	7/2	M
18897	MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN	EXP, N01	-			
-	Max. Anzahl Interfacebits zur Voraktivierung von Schutzbereichen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	16	0	64	7/2	M
18899	PROT_AREA_TOOL_MASK	EXP	-			
-	Steuert die Erzeugung autom. erzeugter Werkzeugschutzbereiche	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	-	-	7/3	U

1.3 NC-Maschinendaten

18900	FPU_ERROR_MODE			EXP	-		
-	Systemreaktion bei FPU-Rechenfehler			DWORD	POWER ON		
NBUP, NDL							
-	-	0x1	-	-	0/0	S	
18910	FPU_CTRLWORD_INIT			EXP	-		
-	Grundinitialisierung des FPU-Control-Words			DWORD	POWER ON		
NBUP, NDL							
-	-	0x37F	-	-	0/0	S	
18920	FPU_EXEPTION_MASK			EXP	-		
-	Exeption-Maske für FPU-Rechenfehler			DWORD	POWER ON		
NBUP, NDL							
-	-	0xD	-	-	0/0	S	
18930	COREFILE_NAME			EXP	-		
-	Pfad für Corefile-Erzeugung			STRING	POWER ON		
-							
-	-		-	-	7/1	M	
18950	COLLISION_CONFIG			EXP, N01	-		
-	Konfiguration der Kollisionsvermeidung.			DOUBLE	RESET		
-							
-	16	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	0/0	S	
18960	POS_DYN_MODE			N01	K1		
-	Art der Positionierachsdynamik			BYTE	RESET		
-							
-	-	0	0	1	7/2	M	
19010	SYSTEM_INFO			N01	-		
-	Systeminformation			BYTE	POWER ON		
-							
-	4	0x6, 0x4	-	-	3/RO	S	
19100	NUM_AXES_IN_SYSTEM			N01	-		
-	zusätzlich 1 Achse/Spindel			BYTE	POWER ON		
-							
840dsl-71	-	3	0	8	3/3	M	
840dsl-72	-	3	0	31	3/3	M	
840dsl-73	-	3	0	31	3/3	M	

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

19110	NUM_IPO_AXES		N01	-		
-	Mehrachsen-Interpolation (mehr als 4 Achsen)		BYTE	POWER ON		
-						
840dsl-71	-	3	0	8	3/3	M
840dsl-72	-	3	0	31	3/3	M
840dsl-73	-	3	0	31	3/3	M

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

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

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

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

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

1.3 NC-Maschinendaten

19250	USER_MEM_BUFFERED			N01, N02	-	
-	zusätzlich 2 Mbyte CNC-Anwenderspeicher			BYTE	POWER ON	
-						
840dsl-71	-	0	0	3	3/3	M
840dsl-72	-	0	0	6	3/3	M
840dsl-73	-	0	0	6	3/3	M

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

19280	PLC_C_USER_MEM_SIZE			N01, N02, N03	-	
-	zusätzlich 64 kByte für die PLC-C-Programmierung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	14	3/3	I

19300	COMP_MASK			N01	-	
-	Kompensationsoptionen			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7F	3/3	I

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

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

19320	TECHNO_FUNCTION_MASK			N01, N09	-	
-	technologische Optionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7EFFFFFF	3/3	I

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

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

19334	SYSTEM_FUNCTION_MASK			N01, N09	-	
-	Systemoptionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	3/3	I

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

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

19410	TRAFO_TYPE_MASK			N01, N02, N09	-	
-	Transformationsoptionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	0x0	0x7FFFFFFF	3/3	I

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

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

19701	ELEC_TRANSFER_CP			N01	-	
-	Elektronischer Transfer (CP)			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	3/3	I

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

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

1.3 NC-Maschinendaten

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

19830	COLLCHECK_LEVEL			N01	-	
-	Kollisionsprüfung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	1	7/1	I

1.3.2 Kanalspezifische Maschinendaten

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

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

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

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

20070	AXCONF_MACHAX_USED			C01, C10	TE3,B3,K5,M1,K1,K2,P3 pl,P3 sl,S1	
-	Maschinenachsnnummer gültig im Kanal			BYTE	POWER ON	
-						
-	20	1, 2, 3, 0, 0	0	31	7/2	M

20080	AXCONF_CHANAX_NAME_TAB			C01, C11, C10	F2,V2,M1,K2,V1	
-	Kanalachsname im Kanal			STRING	POWER ON	
-						
-	20	"X", "Y", "Z", "A", "B", "C", "U", "V", "X11", "Y11"...	-	-	7/2	M

20082	AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME			C01, C11, C10	-	
-	Default Achsname für Achsvariablen im Kanal			STRING	POWER ON	
-						
-	-	...	-	-	7/2	M

20090	SPIND_DEF_MASTER_SPIND			C01, C03	H2,K1,K2,P3 pl,P3 sl,S1,W1	
-	Löschstellung der Masterspindel im Kanal			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	20	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

20092	SPIND_ASSIGN_TAB_ENABLE		C01, C03, C10	S1		
-	Freigabe/Sperren des Spindelumsetzers.		BYTE	RESET		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/7	U
20094	SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR		C01, C03, C10	H2,K1,S1		
-	M-Funktion für das Umschalten in den gesteuerten Achsbetrieb.		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	70, 70, 70, 70, 70, 70, 70, 70, 70...	-	-	7/2	M
20095	EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR		C01, C11, C03, C10	H2,K1		
-	M-Funkt. für Umschalten in gesteuerten Achsbetrieb.(Ext. mode)		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	29, 29, 29, 29, 29, 29, 29, 29...	-	-	7/2	M
20096	T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO		C01, C04, C09	H2,W1		
-	Bedeutung der Adresserweiterung bei T, M Werkzeugwechsel		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
20098	DISPLAY_AXIS		EXP, C01	-		
-	Achse auf HMI anzeigen		DWORD	SOFORT		
-						
-	20	0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF, 0xFFFFFFFF...	-	-	7/2	M
20100	DIAMETER_AX_DEF		C01, C10	H1,M5,P1,V1,W1		
-	Geometrieachse mit Planachsfunktion		STRING	POWER ON		
-						
-	-	...	-	-	7/2	M
20105	PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK		N01	K1,Z1		
-	Prog-Events trotz nicht referierter Achsen starten.		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3F	7/2	M

20106	PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK	N01	K1,Z1
-	Prog-Events ignorieren den Einzelsatz	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x3F 7/2 M

20107	PROG_EVENT_IGN_INHIBIT	N01	K1,Z1
-	Prog-Events ignorieren die Einlesesperre	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x3F 7/2 M

20108	PROG_EVENT_MASK	N01, -	TE3,K1
-	ereignisgesteuerte Programmaufrufe	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x3F 7/2 M

20109	PROG_EVENT_MASK_PROPERTIES	N01	K1
-	Eigenschaften der Prog-Events	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x1 7/2 M

20110	RESET_MODE_MASK	C11, C03	F2,K6,M3,TE4,W5,B3,K5,M1, G2,K1,K2,P1,S1,W1,2.4.2.7
-	Festlegung der Steuerungs-Grundstellung nach Reset/TP- Ende	DWORD	RESET
-			
-	-	0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1...	0 0x7FFFF 7/2 M

20112	START_MODE_MASK	C03	K6,M3,K5,M1,K1,K2,P1,S1,W 1
-	Festlegung der Grundstellung der Steuerung nach Teileprogrammstart	DWORD	RESET
-			
-	-	0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400...	0 0x7FFFF 7/2 M

20114	MODESWITCH_MASK	C03	K1
-	Unterbrechung MDA durch Betriebsartwechsel	DWORD	RESET
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0xFFFF 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

20115	IGNORE_REFP_LOCK_ASUP			C01		K1,Z1
-	Interruptprogramm trotz nicht referierter Achsen abarbeiten			DWORD		NEW CONF
-						
-	-	0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200, 0x200...	-	-		7/2 M
20116	IGNORE_INHIBIT_ASUP			C01		K1,Z1
-	Interruptprogramm trotz Einlesesperre abarbeiten			DWORD		NEW CONF
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-		7/2 M
20117	IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP			C01		K1,Z1
-	Interruptprogramm trotz Einzelsatz komplett abarbeiten			DWORD		NEW CONF
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-		7/2 M
20118	GEOAX_CHANGE_RESET			C03		M1,K1,Z1
-	Automatischen Geometrieachswchsel erlauben			BOOLEAN		RESET
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-		7/2 M
20120	TOOL_RESET_VALUE			C03		K1,W1
-	Werkzeug Längenkorrektur im Hochlauf (Reset/TP-Ende)			DWORD		RESET
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32000		7/2 M
20121	TOOL_PRESEL_RESET_VALUE			C03		K1,W1
-	Vorgewähltes Werkzeug bei RESET			DWORD		RESET
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32000		7/2 M
20122	TOOL_RESET_NAME			C03		-
-	Aktives Werkzeug bei RESET/START mit Werkzeugverwaltung			STRING		RESET
-						
-	-	...	-	-		7/2 M
20123	USEKT_RESET_VALUE			C03		-
-	Vorgewählter Wert von \$P_USEKT bei RESET			DWORD		RESET
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xF		7/2 M
20124	TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER			C03		H2,K1
-	Werkzeughalter-Nummer			DWORD		POWER ON
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20		7/2 M

20125	CUTMOD_ERR	C08	-
-	Fehlerbehandlung für die Funktion CUTMOD	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U
20126	TOOL_CARRIER_RESET_VALUE	C03	W1
-	Wirksamer Werkzeugträger bei RESET	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 M
20127	CUTMOD_INIT	C08	K1,W1
-	CUTMOD bei POWERON initialisieren	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-2 999999999 7/2 M
20128	COLLECT_TOOL_CHANGE	C04	-
-	Werkzeugwechselbefehle an PLC nach Satzsuchlauf	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	- - 1/1 M
20129	CUTMODK_INIT	C08	K1,W1
-	CUTMODK bei POWERON initialisieren	STRING	POWER ON
-			
-	-	...	- - 7/2 M
20130	CUTTING_EDGE_RESET_VALUE	C03	-
-	Werkzeugschneide Längenkorrektur im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 32000 7/2 M
20132	SUMCORR_RESET_VALUE	C03	-
-	Wirksame Summenkorrektur bei RESET	DWORD	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 6 7/2 M
20140	TRAFO_RESET_VALUE	C03	F2,TE4,M1
-	Transformationsdatensatz im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	BYTE	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/2 M
20142	TRAFO_RESET_NAME	C03	K1
-	Transformation im Hochlauf (Reset/TP-Ende)	STRING	RESET
-			
-	-	...	- - 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

20144	TRAFO_MODE_MASK			C07	M1		
-	Funktionsanwahl der kinematischen Transformation			BYTE	RESET		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x03	7/2	M	
20146	ZERO_CHAIN_NAME			EXP, N01	K1		
-	Name der kinematischen Kette zur Definition des Maschinennullpunkts			STRING	RESET		
-							
-	-	...	-	-	7/2	M	
20147	ZERO_CHAIN_ELEM_NAME			EXP, N01	K1		
-	Name des kin. Kettenelements zur Definition des Maschinennullpunkts			STRING	RESET		
-							
-	-	...	-	-	7/2	M	
20150	GCODE_RESET_VALUES			C11, C03	F2,TE4,K3,M1,M5,K1,K2,P1, V1		
-	Löschstellung der G-Gruppen			BYTE	RESET		
-							
-	70	2, 0, 0, 1, 0, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 1, 2, 1, 2, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-	-	7/2	M	
20152	GCODE_RESET_MODE			C03	M1,K1,K2,P1		
-	Resetverhalten der G-Gruppen			BYTE	RESET		
-							
-	70	0, 0...	0	1	7/2	M	
20154	EXTERN_GCODE_RESET_VALUES			C11, C03	-		
-	Löschstellung der G-Gruppen im ISO-Mode			BYTE	RESET		
-							
-	31	1, 1, 1, 2, 1, 1, 1, 3, 4, 1, 1, 2, 2, 1, 3, 2, 1, 0, 1, 1, 1...	-	-	2/2	M	
20156	EXTERN_GCODE_RESET_MODE			C03	-		
-	Resetverhalten der externen G-Gruppen			BYTE	RESET		
-							
-	31	0, 0...	0	1	7/2	M	
20160	CUBIC_SPLINE_BLOCKS			EXP, C09	-		
-	Anzahl der Sätze beim C-Spline			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	8, 8, 8, 8, 8, 8, 8, 8...	4	9	7/2	M	

20170	COMPRESS_BLOCK_PATH_LIMIT	C09	B1
mm	Maximale Verfahrenlänge eines NC-Satzes bei Kompression	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

20172	COMPRESS_VELO_TOL	C09	B1,V1
mm/min	maximal erlaubte Abweichung des Bahnvorschubs bei Kompression	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	60000.0, 60000.0, 60000.0, 60000.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

20180	TOCARR_ROT_ANGLE_INCR	C08	W1
-	Rundachsinkrement des orientierbaren Werkzeugträgers	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/3
-	-	-	M

20182	TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET	C08	-
-	Rundachsoffset des orientierbaren Werkzeugträgers	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/3
-	-	-	M

20184	TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER	C08	K2,W1
-	Nummer des Basisframes für Aufnahme des Tischoffsets.	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-1
-	-	-	15
-	-	-	7/3
-	-	-	M

20188	TOCARR_FINE_LIM_LIN	C07	W1
mm	Limit lineare Feinverschiebung TCARR	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/3
-	-	-	M

20190	TOCARR_FINE_LIM_ROT	C07	W1
Grad	Limit der rotatorischen Feinverschiebung TCARR	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/3
-	-	-	M

20191	IGN_PROG_STATE_ASUP	EXP	K1
-	Ausführung des Interruptprogramms auf BTSS nicht anzeigen	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

1.3 NC-Maschinendaten

20192	PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE	EXP	-			
-	Ausführung des Prog-Events auf BTSS nicht anzeigen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3F	7/2	M
20193	PROG_EVENT_IGN_STOP	EXP	-			
-	Prog-Events ignoriert die Stop-Taste	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xF	7/2	M
20196	TOCARR_ROTAX_MODE	C07	W1			
-	ToolCarrier: Rotachseinst. bei nicht definierten Achspositionen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	3	7/3	U
20200	CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS	EXP, C02, C06, C09	V1			
-	Leersätze bei Fase/Radien	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0	15	7/2	M
20201	CHFRND_MODE_MASK	C09	V1			
-	Verhalten Fase/Rundung	DWORD	RESET			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFF	7/2	M
20202	WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS	C02, C06	W1			
-	maximale Satzanzahl ohne Verfahrbewegung bei WAB	BYTE	RESET			
-						
-	-	5, 5, 5, 5, 5, 5, 5, 5...	0	10	7/2	M
20204	WAB_CLEARANCE_TOLERANCE	C06	W1			
mm	Richtungsumkehr bei WAB	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	-	-	7/2	M
20210	CUTCOM_CORNER_LIMIT	C08, C06	W1			
Grad	Maximalwinkel für Ausgleichssätze bei Werkzeugradiuskorrektur	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	0.0	150.	7/2	M

20220	CUTCOM_MAX_DISC	C08, C06	W1
-	Maximaler Wert für DISC	DOUBLE	RESET
-			
-	-	50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0, 50.0...	0.0
		75.0	7/2
			M

20230	CUTCOM_CURVE_INSERT_LIMIT	C08, C06	W1
-	Maximalwinkel für Schnittpunktberechnung bei WRK	DOUBLE	RESET
-			
-	-	10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10....	0.0
		150.	7/2
			M

20240	CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS	C08, C02	W1
-	Sätze für vorausschauende Konturberechnung bei WRK	DWORD	POWER ON
-			
-	-	4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4...	2
		10000	7/2
			M

20250	CUTCOM_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS	C08, C02	W1
-	maximale Satzanzahl ohne Verfahrbewegung bei WRK	DWORD	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0
		1000	7/2
			M

20252	CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS	EXP, C01, C08, C02	W1
-	Maximale Satzzahl mit Korrekturunterdrückung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	5, 5, 5, 5, 5, 5, 5, 5...	0
		1000	7/2
			M

20254	ONLINE_CUTCOM_ENABLE	EXP, C01, C08	-
-	Echtzeit-Werkzeugradiuskorrektur erlaubt	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			7/2
			M

20256	CUTCOM_INTERS_POLY_ENABLE	C09	W1
-	Schnittpunktverfahren für Polynome möglich	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			7/2
			M

20260	PATH_IPO_IS_ON_TCP	EXP, C09, C05	-
-	Geschwindigkeitsführung bei Spline	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			0/0
			S

1.3 NC-Maschinendaten

20262	SPLINE_FEED_PRECISION			EXP, C09, C05	-		
-	zulässiger relativer Fehler der Bahngeschwindigkeit bei Spline			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	-	0,001, 0,001, 0,001, 0,001, 0,001, 0,001...	0.000001	1.0	0/0	S	
20270	CUTTING_EDGE_DEFAULT			C11, C03	H2,W1		
-	Grundstellung der Werkzeugschneide ohne Programmierung			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-2	32000	7/2	M	
20272	SUMCORR_DEFAULT			C03	H2,W1		
-	Grundstellung Summenkorrektur ohne Programm			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-1	6	7/2	M	
20280	LIMIT_CHECK_MODE			EXP	-		
-	Art der Endlagenprüfung			DWORD	RESET		
-							
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	1/1	M	
20310	TOOL_MANAGEMENT_MASK			C09	P3 pl,P3 sl		
-	Aktivierung der Werkzeugverwaltungsfunktionen			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFFFFFF	7/2	M	
20320	TOOL_TIME_MONITOR_MASK			C06, C09	-		
-	Zeitüberwachung für WZ im Werkzeughalter			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	7/2	M	
20350	TOOL_GRIND_AUTO_TMON			C06, C09	-		
-	Aktivierung der Werkzeugüberwachung. 0/1: Überwachung aus/ein.			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M	
20360	TOOL_PARAMETER_DEF_MASK			C09	M5,P1,W1		
-	Definition der Werkzeug-Parameter			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFFF	7/2	M	
20370	SHAPED_TOOL_TYPE_NO			C01, C08	-		
-	Werkzeugtypnummer für Konturwerkzeuge			DWORD	SOFORT		
-							
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	

20372	SHAPED_TOOL_CHECKSUM			C01, C08	-		
-	Checksumprüfung für Konturwerkzeuge			BOOLEAN	SOFORT		
-							
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/5	U	
20380	TOOL_CORR_MODE_G43G44			C01, C08, C11	-		
-	Behandlung der Werkzeuglängenkorrektur bei G43 / G44			BYTE	RESET		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/2	M	
20382	TOOL_CORR_MOVE_MODE			C01, C08	-		
-	Herausfahren der Werkzeuglängenkorrektur			BOOLEAN	RESET		
-							
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M	
20384	TOOL_CORR_MULTIPLE_AXES			C01, C08, C11	-		
-	Werkzeuglängenkorrektur in mehreren Achsen gleichzeitig			BOOLEAN	RESET		
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/2	M	
20390	TOOL_TEMP_COMP_ON			C01, C08	K3,W1		
-	Aktivierung der Temperaturkompensation für Werkzeuglänge			BOOLEAN	RESET		
-							
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M	
20392	TOOL_TEMP_COMP_LIMIT			C01, C08	W1		
mm	Maximale Temperaturkompensation für Werkzeuglänge			DOUBLE	RESET		
-							
-	3	1.0, 1.0 , 1.0, 1.0, 1.0 , 1.0...	-	-	7/7	U	
20400	LOOKAH_USE_VELO_NEXT_BLOCK			EXP, C05	B1		
-	Lookahead Folgesatzgeschwindigkeit			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/2	M	
20430	LOOKAH_NUM_OVR_POINTS			EXP, C02, C05	B1		
-	Anzahl Override-Eckwerte bei Lookahead			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	2	7/2	M	

1.3 NC-Maschinendaten

20440	LOOKAH_OVR_POINTS			EXP, C05	B1	
-	Korrekturschalter-Eckwerte bei Lookahead			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0, 0.2, 1.0, 0.2...	0.2	2.0	7/2	M

20442	LOOKAH_SYSTEM_PARAM			EXP	-	
-	Systemparameter für erweiterten Lookahead			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	20	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/0	S

20443	LOOKAH_FFORM			EXP, C05	-	
-	Aktivieren des erweiterten LookAhead			BYTE	NEW CONF	
-						
-	5	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/2	M

20450	LOOKAH_RELIEVE_BLOCK_CYCLE			EXP, C05	B1	
-	Entlastungsfaktor für die Blockzykluszeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/2	M

20455	LOOKAH_FUNCTION_MASK			EXP, C05	-	
-	Sonderfunktionen des Look Ahead			BYTE	NEW CONF	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	1	7/2	M

20460	LOOKAH_SMOOTH_FACTOR			EXP, C05	B1	
%	Glättungsfaktor bei Look Ahead			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.	500.0	7/2	M

20462	LOOKAH_SMOOTH_WITH_FEED			EXP, C05	B1	
-	Bahnglättung mit programmiertem Vorschub			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/2	M

20464	PATH_MODE_MASK			EXP, C05	-	
-	Bahnverhalten			DWORD	RESET	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xffff	7/2	M

20465	ADAPT_PATH_DYNAMIC			EXP, C05	B1	
-	Adaption der Bahndynamik			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1.0	100.0	7/2	M

20470	CPREC_WITH_FFW			EXP, C06, C05	K6	
-	Programmierbare Konturgenauigkeit			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3	7/2	M

20476	ORISON_STEP_LENGTH			EXP	F2	
mm	Bahnlänge für Satzunterteilung bei ORISON			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5...	0.1	-	1/1	M

20478	ORISON_MODE			EXP	F2	
-	Mode der Orientierungsglättung			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0	3132	7/7	U

20480	SMOOTHING_MODE			EXP	B1	
-	Verhalten des Überschleifens mit G64x			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	15744	7/7	U

20481	ORISMOOTHING_MODE			EXP	B1	
-	Verhalten des Überschleifens von Orientierungen mit OST/ OSD			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	12	7/7	U

20482	COMPRESSOR_MODE			EXP	F2	
-	Mode des Kompressors			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	333	7/7	U

20484	COMPRESSOR_PERFORMANCE			EXP	-	
-	Kompressorleistung			BYTE	RESET	
-						
-	-	9, 9, 9, 9, 9, 9, 9, 9...	0	9	0/0	S

20485	COMPRESS_SMOOTH_FACTOR			EXP, C05	B1	
-	Glättung durch Kompressor			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	5	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.	1.	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

20486	COMPRESS_SPLINE_DEGREE		EXP, C05	B1		
-	Grad des Kompressorsplines		BYTE	NEW CONF		
-						
-	5	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	3	5	7/2	M
20487	COMPRESS_SMOOTH_FACTOR_2		EXP, C05	B1		
-	Glättung durch Kompressor		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	5	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.	1.	7/2	M
20488	SPLINE_MODE		EXP	B1		
-	Einstellung für Splineinterpolation		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	7	7/7	M
20490	IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS		EXP	B1		
-	G64x unabhängig vom Overload-Faktor		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
20500	CONST_VELO_MIN_TIME		EXP, C05	B2		
s	Minimale Zeit mit konstanter Geschwindigkeit		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	0.1	7/2	M
20550	EXACT_POS_MODE		EXP	B1		
-	Genauhalt Bedingungen bei G00 und G01.		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	33	7/2	M
20552	EXACT_POS_MODE_G0_TO_G1		EXP	B1		
-	Genauhalt Bedingung bei G00-G01-Übergang		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5	7/2	M
20560	G0_TOLERANCE_FACTOR		EXP	B1		
-	Toleranz Faktor für G00		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1.e-9	-	1/1	M

20600	MAX_PATH_JERK	C05	B1,B2
m/s ³	Bahnbezogener Maximalruck	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	100., 100., 100., 100., 100....	1.e-9
			-
			7/2
			M
20602	CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL	EXP, C05	B1,B2
-	Einfluss der Bahnkrümmung auf Bahndynamik	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.
			0.95
			7/2
			M
20603	CURV_EFFECT_ON_PATH_JERK	EXP, C05	B1
-	Einfluss der Bahnkrümmung auf Bahnruck	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.
			1000.
			7/2
			M
20605	PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR	EXP, C05	B1
-	Faktor zur Glättung der Krümmung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	-
			-
			1/1
			M
20606	PREPDYN_SMOOTHING_ON	EXP, C05	B1
-	Aktivieren der Glättung der Krümmung	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			-
			7/2
			M
20607	PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_GEO	EXP, C05	B1
mm	Maximale Filterlänge für Geoachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	2., 2., 2., 2., 2., 2., 2., 2., 2., 2....	-
			-
			0/0
			S
20608	PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_RD	EXP, C05	B1
mm	Maximale Filterlänge für Rundachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	5., 5., 5., 5., 5., 5., 5., 5., 5., 5....	-
			-
			0/0
			S
20610	ADD_MOVE_ACCEL_RESERVE	C05	F2,B2,K1
-	Beschleunigungsreserve für überlagerte Bewegungen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	.2, .2, .2, .2, .2, .2, .2, .2...	0.
			0.9
			7/2
			M

1.3 NC-Maschinendaten

20620	HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_SIZE	C08, C06	H1
mm	Begrenzung Handrad Inkrement für Geometrieachsen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/2 M
20621	HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_SIZE	C08, C06	-
Grad	Begrenzung Handrad Inkrement für Orientierungs-Achsen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/2 M
20622	HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_VSIZE	C08, C06, C05	-
mm/min	Bahngeschwindigkeitsüberlagerung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	500., 500., 500., 500., 500., 500., 500....	- - 7/2 M
20623	HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_VSIZE	C08, C06, C05	-
Umdr/min	Orientierungsgeschwindigkeitsüberlagerung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1...	- - 7/2 M
20624	HANDWH_CHAN_STOP_COND	EXP, C09	H1,P1
-	Festlegung des Verhaltens des Handradfahrens kanalspezifisch	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF, 0x13FF...	0 0xFFFF 7/2 M
20700	REFP_NC_START_LOCK	C01, C03	D1,R1,Z1
-	NC-Startsperre ohne Referenzpunkt	BYTE	RESET
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0 2 7/2 M
20730	G0_LINEAR_MODE	C09	P2
-	Interpolationsverhalten bei G0	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	- - 7/2 M
20732	EXTERN_G0_LINEAR_MODE	N12	P2
-	Interpolationsverhalten bei G00	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	- - 7/2 M

20734	EXTERN_FUNCTION_MASK	N12	-			
-	Funktionsmaske für externe Sprache	DWORD	RESET			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xFFFF	7/2	M
20750	ALLOW_G0_IN_G96	C09, C05	P2,V1			
-	G0-Logik bei G96, G961	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/2	M
20800	SPF_END_TO_VDI	C04, C03	H2,K1			
-	Unterprogrammende an PLC	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-	-	7/2	M
20850	SPOS_TO_VDI	C04, C03	S1			
-	Ausgabe von M19 an die PLC bei SPOS/SPOSA	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M
20900	CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION	EXP	M3			
-	Kurventabellen mit Sprung der Folgeachse	BYTE	RESET			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/2	M
20905	CTAB_DEFAULT_MEMORY_TYPE	EXP	M3			
-	Default Speichertyp für Kurventabellen	BYTE	RESET			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M
21000	CIRCLE_ERROR_CONST	C06	-			
mm	Kreisendpunktüberwachung Konstante	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	-	-	7/2	M
21010	CIRCLE_ERROR_FACTOR	C06	-			
-	Kreisendpunktüberwachung Faktor	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001, 0.001...	-	-	7/2	M
21015	INVOLUTE_RADIUS_DELTA	C06	A2			
mm	Endpunktüberwachung bei Evolvente	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

21016	INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT	C06	A2
-	automatische Winkelbegrenzung bei Evolventen-Interpolation	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			7/2
			M
21020	WORKAREA_WITH_TOOL_RADIUS	C03, C06	A3
-	Berücksichtigung des Werkzeugradius bei Arbeitsfeldbegrenzung	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			7/2
			M
21050	CONTOUR_TUNNEL_TOL	C06	K6
mm	Ansprechschwelle für Kontur-Tunnel-Überwachung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			7/2
			M
21060	CONTOUR_TUNNEL_REACTION	C06	K6
-	Reaktion bei Ansprechen der Kontur-Tunnel-Überwachung	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
			2
			7/2
			M
21070	CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT	C01, C06	K6
-	Zuordnung eines Analogausgangs für die Ausgabe des Konturfehlers	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			8
			7/2
			M
21080	CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT	C08, C06	-
Grad	minimaler Winkel (Bahntangente / WZ-Orientierung) bei 3D-WRK	DOUBLE	RESET
-			
-	-	3., 3., 3., 3., 3., 3., 3., 3....	0.1
			89.
			7/2
			M
21082	CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT	C08, C06	-
Grad	minimaler Winkel zw. Flächennormalenv. und WZ-Orientierung	DOUBLE	RESET
-			
-	-	3., 3., 3., 3., 3., 3., 3., 3....	1.0
			89.
			7/2
			M

21084	CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT		C08, C06	W5		
Grad	minimaler Winkel zw. Flächennormalenvek. und Bahntang.-vektor		DOUBLE	RESET		
-						
-	-	3., 3., 3., 3., 3., 3., 3., 3....	1.0	89.	7/2	M
21090	MAX_LEAD_ANGLE		C08, C09	M1		
Grad	Maximalbetrag des zul. Voreilwinkels bei Orientierungsprogr.		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	80., 80., 80., 80., 80., 80., 80., 80....	0.	80.	7/7	U
21092	MAX_TILT_ANGLE		C08, C09	M1		
Grad	Maximalbetrag des zul. Seitwärtswinkels bei Orientierungsprogr.		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	180., 180., 180., 180., 180., 180., 180., 180....	-180.	180.	7/7	U
21094	ORIPATH_MODE		C02	F2		
-	Einstellung für bahnrelative Orientierung ORIPATH		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1211	7/7	U
21100	ORIENTATION_IS_EULER		C01, C09	F2,TE4,M1		
-	Winkeldefinition bei Orientierungsprogrammierung		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
21102	ORI_DEF_WITH_G_CODE		C01, C07	F2		
-	Definition der Orientierungsachsen über G-Code		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
21103	ORI_ANGLE_WITH_G_CODE		C01, C07	-		
-	Def. der Orientierungswinkel über G-Code		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

21104	ORI_IPO_WITH_G_CODE			C01, C07	F2		
-	G-Code für Orientierungsinterpolation			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M	
21106	CART_JOG_SYSTEM			C01, C07	F2,M1		
-	Koordinatensysteme beim kartesischen JOG			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	7	7/2	M	
21108	POLE_ORI_MODE			C07	F2		
-	Verhalten bei Vektorinterpolation in Polposition			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1122	7/7	U	
21110	X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE			EXP, C01, C09	M1,K2		
-	Koordinatensystem bei automatischer Framedefinition			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	M	
21120	ORIX_TURN_TAB_1			C07	F2,M1		
-	Bezugsachsdefinition für Orientierungsachsen			BYTE	NEW CONF		
-							
-	3	1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3...	0	3	7/2	M	
21130	ORIX_TURN_TAB_2			C07	F2		
-	Bezugsachsdefinition für Orientierungsachsen			BYTE	NEW CONF		
-							
-	3	1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3, 1, 2, 3...	0	3	7/2	M	
21132	ORI_DISP_IS_MODULO			C07	F2		
-	Modulo Anzeige der Positionen von Orientierungsachsen			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	3	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U	
21134	ORI_DISP_MODULO_RANGE			C07	-		
Grad	Größe des Modulobereichs für Anzeige der Orientierungsachsen.			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0, 360.0...	1.0	360000000.0	7/7	U	

21136	ORI_DISP_MODULO_RANGE_START	C07	-
Grad	Startposition des Modulbereichs für Anzeige der Orientierungsachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	-180.0, -180.0, -180.0, -180.0, -180.0, -180.0...	7/7 U

21150	JOG_VELO_RAPID_ORI	C07	F2,R2
Umdr/min	Konventioneller Eilgang für Orientierungsachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0, 10.0...	7/2 M

21155	JOG_VELO_ORI	C07	F2
Umdr/min	Konventionelle Geschwindigkeit für Orientierungsachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	7/2 M

21158	JOG_JERK_ORI	C07	F2
m/s ³	Ruck für Joggen von Orientierungsachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	100., 100., 100., 100., 100., 100....	1.e-9 7/2 M

21159	JOG_JERK_ORI_ENABLE	C07	F2
-	Joggen von Orientierungsachsen mit SOFT	BOOLEAN	RESET
-			
-	3	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	7/2 M

21160	JOG_VELO_RAPID_GEO	C07	F2
mm/min	Konventioneller Eilgang für Geometrieachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	10000., 10000.0, 10000., 10000., 10000.0, 10000....	7/2 M

21165	JOG_VELO_GEO	C07	F2
mm/min	Konventionelle Geschwindigkeit für Geometrieachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	1000., 1000., 1000., 1000., 1000., 1000....	7/2 M

21166	JOG_ACCEL_GEO	C07, A04	F2
m/s ²	Beschleunigung für Geometrieachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	.0, .0, .0, .0, .0, .0, .0, .0, .0, .0...	7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

21168	JOG_JERK_GEO	C07, A04	F2
m/s³	Ruck für Joggen von Geometriachsen	DOUBLE	RESET
-			
-	3	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	1.e-9
-			-
			7/2
			M
21170	ACCEL_ORI	C07	F2
Umdr/s²	Beschleunigung für Orientierungsachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	.05, .05, .05, .05, .05, .05...	-
-			-
			7/2
			M
21180	ROT_AX_SWL_CHECK_MODE	C07	F2
-	Check Softwarelimits für Orientierungsachsen	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-			112
			7/7
			U
21186	TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR	C01, C07	F2
-	Offset der TOCARR-Rundachsen aus NPV	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
-			-
			7/2
			M
21190	TOFF_MODE	C08	F2,2.4
-	Wirkungsweise der Korrektur in Werkzeugrichtung	BYTE	RESET
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
-			-
			7/2
			M
21194	TOFF_VELO	C08	F2,2.4
mm/min	Geschwindigkeit für die Online-Korrektur in Werkzeugrichtung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-
-			-
			7/2
			M
21196	TOFF_ACCEL	C08	2.4
m/s²	Beschleunigung für die Online-Korrektur in Werkzeugrichtung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	100., 100., 100., 100., 100., 100....	1.0e-6
-			-
			7/2
			M
21198	ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIM	C07	F2
mm	Aktivierungsgrenze der Echtzeitdynamiküberwachung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-
-			-
			7/2
			M

21199	ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIMR	C07	F2
Grad	Aktivierungsgrenze der Echtzeitdynamiküberwachung für Rundachsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	- - 7/2 M
21200	LIFTFAST_DIST	C09	K1,V1,2.6,6.1
mm	Verfahrstrecke bei Schnellabheben von der Kontur	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1...	- - 7/2 M
21202	LIFTFAST_WITH_MIRROR	C09	K1
-	Schnellabheben mit Spiegeln	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- - 7/2 M
21204	LIFTFAST_STOP_COND	C09	M3
-	Stopverhalten beim Schnellabheben	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/2 M
21210	SETINT_ASSIGN_FASTIN	C01, C09	-
-	HW-Zuordnung des ext. NCK-Eingangsbytes für NC-Progr.-Interrupts	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	- - 7/2 M
21220	MULTFEED_ASSIGN_FASTIN	C01, C09	A4,V1
-	Zuordnung der NCK-Peripherie für 'mehrere Vorschübe im Satz'	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/2 M
21230	MULTFEED_STORE_MASK	C01, C09	V1
-	Speicherverhalten für 'mehrere Vorschübe im Satz'	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/2 M
21240	PREVENT_SYNACT_LOCK_CHAN	C01, C09	-
-	geschützte Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	2	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-1 255 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

21300	COUPLE_AXIS_1	C09	S3
-	Synchronsp.paar-Festlg., Masch.achsnr: Folgesp.[0], Leitsp.[1]	BYTE	POWER ON
-			
-	2	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		31	7/2 M
21310	COUPLING_MODE_1	C03, C09	S3
-	Kopplungsart im Synchronspindelbetrieb	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
		2	7/2 M
21320	COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1	C09	S3
-	Satzwechselverhalten im Synchronspindelbetrieb	BYTE	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0
		3	7/2 M
21330	COUPLE_RESET_MODE_1	C03, C09	S3,K1
-	Kopplungs-Abbruch-Verhalten:	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
		0x3FF	7/2 M
21340	COUPLE_IS_WRITE_PROT_1	C09	S3
-	Änderung der Kopplungsparameter nicht möglich	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
		-	7/2 M
21380	ESR_DELAY_TIME1	EXP, N09	M3
s	Verzögerungszeit ESR-Achsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
		-	7/2 M
21381	ESR_DELAY_TIME2	EXP, N09	M3
s	ESR-Zeit für interpolatorisches Bremsen	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
		-	7/2 M
21500	TRACLG_GRINDSPI_VERT_OFFSET	C07	-
mm	Vert. Positionsoffset der Schleifachse bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-
		-	7/2 M

21501	TRACLG_GRINDSPI_HOR_OFFSET	C07	-
mm	Horiz. Positionsoffset der Schleifachse bei Centerless-Schleif.	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

21502	TRACLG_CTRLSPI_VERT_OFFSET	C07	-
mm	vertikaler Positionsoffset Regelachse bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

21504	TRACLG_SUPPORT_VERT_OFFSET	C07	-
mm	Vertikaler Offset des Lineals bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

21506	TRACLG_SUPPORT_HOR_OFFSET	C07	S8
mm	Horizontaler Offset des Lineals bei Centerless-Schleifen	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

21508	TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_1	C07	-
-	Vertikal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	- - 7/2 M

21510	TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_1	C07	-
-	Horizontal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q1	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

21512	TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_2	C07	-
-	Vertikal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q2	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/2 M

21514	TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_2	C07	-
-	Horizontal-Komponente des Lineal-Richtungsvektors für Q2	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	- - 7/2 M

22020	AUXFU_ASSIGN_EXTENSION		C04	H2,S1		
-	Hilfsfunktionserweiterung		DWORD	POWER ON		
-						
-	255	0, 0...	-1	99	7/2	M
22030	AUXFU_ASSIGN_VALUE		C04	H2,S1		
-	Hilfsfunktionswert		DWORD	POWER ON		
-						
-	255	0, 0...	-	-	7/2	M
22035	AUXFU_ASSIGN_SPEC		C04	H2		
-	Ausgabe-Spezifikation		DWORD	POWER ON		
-						
-	255	0, 0...	-	-	7/2	M
22037	AUXFU_ASSIGN_SIM_TIME		C04	H2,S1		
-	Quittierungszeit		DWORD	POWER ON		
-						
-	255	0, 0...	0	0x7FFFFFFF	7/2	M
22040	AUXFU_PREDEF_GROUP		C04	H2		
-	Vordefinierte Hilfsfunktionsgruppen.		DWORD	POWER ON		
-						
-	301	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 2, 2, 2, 2, 2, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 4, 3, 1, 1, 1...	0	168	7/2	M
22050	AUXFU_PREDEF_TYPE		C04	H2		
-	Vordefinierte Hilfsfunktionsart		STRING	POWER ON		
-						
-	301	"M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M", "M"...	-	-	7/2	M
22060	AUXFU_PREDEF_EXTENSION		C04	H2		
-	Vordefinierte Hilfsfunktionserweiterung		DWORD	POWER ON		
-						
-	301	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0...	-1	99	7/2	M

Maschinen- und Settingdaten

1.3 NC-Maschinendaten

22070	AUXFU_PREDEF_VALUE			C04		H2	
-	Vordefinierter Hilfsfunktionswert			DWORD		POWER ON	
-							
-	301	0, 1, 2, 17, 30, 6, 3, 4, 5, 19, 70, 40, 41, 42, 43, 44, 45, -1...	-	-		7/2	M
22080	AUXFU_PREDEF_SPEC			C04		H2,K1	
-	Ausgabe-Spezifikation			DWORD		POWER ON	
-							
-	301	0x81, 0x81, 0x81, 0x81, 0x81, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21...	-	-		7/2	M
22090	AUXFU_PREDEF_SIM_TIME			C04		H2,S1	
-	Quittierungszeit			DWORD		POWER ON	
-							
-	301	0, 0...	0	0x7FFFFFFF		7/2	M
22100	AUXFU_QUICK_BLOCKCHANGE			C04		H2	
-	Satzwechselverzögerung bei schnellen Hilfsfunktionen.			DWORD		POWER ON	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1		7/2	M
22110	AUXFU_H_TYPE_INT			C11, C04		H2,K1	
-	Datenformat der H-Hilfsfunktionen (Integer/Real)			DWORD		POWER ON	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1		7/2	M
22200	AUXFU_M_SYNC_TYPE			C04		H2,K1,2.4	
-	Ausgabezeitpunkt der M-Funktionen			BYTE		POWER ON	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	3		7/2	M
22210	AUXFU_S_SYNC_TYPE			C04		H2,2.4	
-	Ausgabezeitpunkt der S-Funktionen (Werte siehe MD 22200)			BYTE		POWER ON	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	4		7/2	M
22220	AUXFU_T_SYNC_TYPE			C11, C04		H2,2.4	
-	Ausgabezeitpunkt der T-Funktionen (Werte siehe MD 22200)			BYTE		POWER ON	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	4		7/2	M

22230	AUXFU_H_SYNC_TYPE	C04	H2,2.4
-	Ausgabezeitpunkt der H-Funktionen (Werte siehe MD 22200)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			3
			7/2
			M
22240	AUXFU_F_SYNC_TYPE	C04	H2,K1,V1,Z1
-	Ausgabezeitpunkt der F-Funktionen (Werte siehe MD 22200)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0
			4
			7/2
			M
22250	AUXFU_D_SYNC_TYPE	C04	H2
-	Ausgabezeitpunkt der D-Funktionen (Werte siehe MD22200)	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			4
			7/2
			M
22252	AUXFU_DL_SYNC_TYPE	C04	H2
-	Ausgabezeitpunkt DL-Funktionen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			4
			7/2
			M
22254	AUXFU_ASSOC_M0_VALUE	C01, C03, C10	H2,K1
-	Zusätzliche M-Funktion für Programm-Halt.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-
			-
			7/2
			M
22256	AUXFU_ASSOC_M1_VALUE	C01, C03, C10	H2
-	Zusätzliche M-Funktion für bedingten Halt.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	-
			-
			7/2
			M
22400	S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET	C04, C03, C05	-
-	S-Funktion über RESET hinaus wirksam	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			-
			7/2
			M
22410	F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET	C04, C03, C05	M3,V1
-	F-Funktion über RESET hinaus wirksam	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			-
			7/2
			M

1.3 NC-Maschinendaten

22420	FGROUP_DEFAULT_AXES		C11	-		
-	Defaulteinstellung für FGROUP-Befehl		BYTE	POWER ON		
-						
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
22510	GCODE_GROUPS_TO_PLC		C04	K1,P3 pl,P3 sl		
-	G-Codes, die bei Satzw./RESET an NCK-PLC-Nahtst. ausgeg. werden		BYTE	POWER ON		
-						
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M
22512	EXTERN_GCODE_GROUPS_TO_PLC		C11, C04	-		
-	Sende G-Codes einer externen NC-Sprache an PLC		BYTE	POWER ON		
-						
-	8	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M
22515	GCODE_GROUPS_TO_PLC_MODE		C04	-		
-	Verhalten der G-Gruppenübergabe an PLC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M
22530	TOCARR_CHANGE_M_CODE		C04	H2,W1		
-	M-Code bei Werkzeugträgerwechsel		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-99999999	99999999	7/2	M
22532	GEOAX_CHANGE_M_CODE		C04	H2,K2		
-	M-Code bei Umschaltung der Geometrieachsen		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	99999999	7/2	M
22534	TRAFO_CHANGE_M_CODE		C04	M1,H2		
-	M-Code bei Transformationswechsel		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	99999999	7/2	M
22550	TOOL_CHANGE_MODE		C01, C11, C04, C09	W3,K1,W1		
-	Neue Werkzeugkorrektur bei M-Funktion		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

22560	TOOL_CHANGE_M_CODE			C01, C04, C09	H2,K1,W1		
-	M-Funktion für Werkzeugwechsel			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	6, 6, 6, 6, 6, 6, 6, 6...	6	99999999	7/2	M	
22562	TOOL_CHANGE_ERROR_MODE			C09	W1		
-	Verhalten bei Fehlern im Werkzeugwechsel.			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFF	7/2	M	
22600	SERUPRO_SPEED_MODE			EXP	K1		
-	Geschwindigkeit bei Suchlauf-Typ 5			DWORD	SOFORT		
-							
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	3	2/2	M	
22601	SERUPRO_SPEED_FACTOR			EXP	K1		
-	Geschwindigkeitsfaktor Suchlauftyp 5			DOUBLE	SOFORT		
-							
-	-	10,0, 10,0, 10,0, 10,0, 10,0, 10,0, 10,0...	1.0	-	2/2	M	
22620	START_MODE_MASK_PRT			EXP, C03	M3,K1		
-	Grundstellung bei speziellen Starts			DWORD	RESET		
-							
-	-	0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400, 0x400...	0	0xFFFF	7/2	M	
22621	ENABLE_START_MODE_MASK_PRT			EXP, C03	M3,K1		
-	schaltet MD22620 \$MC_START_MODE_MASK_PRT frei			DWORD	RESET		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1	7/2	M	
22622	DISABLE_PLC_START			EXP	-		
-	Teileprogrammstart via PLC erlauben.			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	-	-	2/2	M	
22680	AUTO_IPTR_LOCK			EXP, C03	K1		
-	Unterbrechungszeiger sperren			DWORD	RESET		
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x3	7/2	M	

1.3 NC-Maschinendaten

22700	TRACE_STARTTRACE_EVENT			EXP, C06	-	
-	Diagnosedatenaufzeichnungs-Start mit TRACE_STARTTRACE_EVENT.			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	-	...	-	-	2/2	M
22702	TRACE_STARTTRACE_STEP			EXP, C06	-	
-	Bedingungen für den Start der Traceaufzeichnung			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	2	, , , , , , , , , , ...	-	-	2/2	M
22704	TRACE_STOPTRACE_EVENT			EXP, C06	-	
-	Bedingungen für den Stop der Traceaufzeichnung			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	-	CLEARCANCELALAR M_M, CLEARCANCELALAR M_M...	-	-	2/2	M
22706	TRACE_STOPTRACE_STEP			EXP, C06	-	
-	CommandSequenzStep, mit dem die Aufzeichnung endet.			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	2	, , , , , , , , , , ...	-	-	2/2	M
22708	TRACE_SCOPE_MASK			EXP, C06	-	
-	Wählt Trace-Inhalte aus.			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	-	...	-	-	2/2	M
22710	TRACE_VARIABLE_NAME			-	-	
-	Festlegung der Trace-Daten			STRING	POWER ON	
NBUP						
-	10	"BL_NR", "TR_POINT", "EV_TYPE", "EV_SRC", "CS_ASTEP"...	-	-	2/2	M
22712	TRACE_VARIABLE_INDEX			EXP, C06	-	
-	Index für Trace-Aufzeichnungsdaten			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	10	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFF	2/2	M
22714	MM_TRACE_DATA_FUNCTION			EXP, C02, C06	-	
-	Aktivierung der Diagnose			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFFF	2/2	M

22800	TRACE_COMPRESSOR_OUTPUT		EXP, C01	-		
-	Aktivierung der Traceausgabe für Kompressor		BYTE	POWER ON		
NBUP						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/0	S
22900	STROKE_CHECK_INSIDE		EXP, C01, C11	-		
-	Richtung (innen/außen) in die der Schutzbereich 3 wirkt		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
22910	WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE		EXP, C01, C11	-		
-	Eingabefeinheit für Skalierungsfaktor		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
22914	AXES_SCALE_ENABLE		EXP, C01, C11	-		
-	Aktivierung für axialen Skalierungsfaktor (G51)		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
22920	EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_ON		EXP, C01, C11	-		
-	Aktivierung fester Vorschübe F1 - F9		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
22930	EXTERN_PARALLEL_GEOAX		EXP, C01, C11	-		
-	Zuordnung einer parallelen Kanalachse zur Geometrieachse		BYTE	POWER ON		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/2	M
24000	FRAME_ADD_COMPONENTS		C03	K2		
-	Framekomponenten für G58 und G59		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

24002	CHBFRAME_RESET_MASK	C03	K2			
-	Aktive kanalspezifische Basisframes nach Reset	DWORD	RESET			
-						
-	-	0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF, 0xFFFF...	0	0xFFFF	7/2	M
24004	CHBFRAME_POWERON_MASK	C03	K2			
-	Kanalspezifische Basisframes nach Power On zurücksetzen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0xFFFF	7/2	M
24006	CHSFRAME_RESET_MASK	C03	K2			
-	Aktive Systemframes nach Reset	DWORD	RESET			
-						
-	-	0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1, 0x1...	0	0x00000FFF	7/2	M
24007	CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK	C03	K2			
-	Löschen von Systemframes bei Reset	DWORD	RESET			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x00000FFF	7/2	M
24008	CHSFRAME_POWERON_MASK	C03	K2			
-	Systemframes nach Power On zurücksetzen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x00000FFF	7/2	M
24010	PFRAME_RESET_MODE	C03	K2			
-	Resetmode für programmierbaren Frame	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M
24020	FRAME_SUPPRESS_MODE	C03	K2			
-	Positionen bei Frameunterdrückung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0000003	7/2	M
24030	FRAME_ACS_SET	C03	K2			
-	Einstellung des ENS-Koordinatensystems	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/2	M

24040	FRAME_ADAPT_MODE			C03	K2	
-	Anpassungen von aktiven Frames			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0000007	7/2	M

24050	FRAME_SAA_MODE			C03	-	
-	Speichern und aktivieren von Datenhaltungsframes			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0000003	7/2	M

24080	USER_FRAME_POWERON_MASK			N01	-	
-	Eigenschaften für einstellbaren Frame parametrieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1	7/2	M

24100	TRAFO_TYPE_1			C07	F2,TE4,M1,K1,W1	
-	Definition der Transformation 1 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

24110	TRAFO_AXES_IN_1			C07	F2,TE4,M1,K1,W1	
-	Achszuordnung für die 1. Transformation im Kanal			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

24120	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1			C07	F2,TE4,TE4,M1,K1,W1	
-	Zuordnung der Geometrieachsen zu Kanalachsen bei Transformation 1			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

24130	TRAFO_INCLUDES_TOOL_1			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 1. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U

24200	TRAFO_TYPE_2			C07	F2,M1	
-	Definition der 2. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

24210	TRAFO_AXES_IN_2			C07	F2,M1	
-	Achszuordnung für Transformation 2			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24220	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_2			C07	F2,M1	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 2			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24230	TRAFO_INCLUDES_TOOL_2			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 2. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
24300	TRAFO_TYPE_3			C07	M1	
-	Definition der 3. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
24310	TRAFO_AXES_IN_3			C07	M1	
-	Achszuordnung für Transformation 3			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24320	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_3			C07	M1	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 3			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24330	TRAFO_INCLUDES_TOOL_3			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 3. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
24400	TRAFO_TYPE_4			C07	M1	
-	Definition der 4. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

24410	TRAF0_AXES_IN_4	C07	F2,M1
-	Achszuordnung für die 4. Transformation im Kanal	BYTE	NEW CONF
-			
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			U
24420	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_4	C07	M1
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 4	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			U
24426	TRAF0_INCLUDES_TOOL_4	C07	-
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 4. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			-
			7/7
			U
24430	TRAF0_TYPE_5	C07	M1
-	Typ der Transformation 5 im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			-
			7/7
			U
24432	TRAF0_AXES_IN_5	C07	F2
-	Achszuordnung für Transformation 5	BYTE	NEW CONF
-			
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			U
24434	TRAF0_GEOAX_ASSIGN_TAB_5	C07	M1
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 5	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			U
24436	TRAF0_INCLUDES_TOOL_5	C07	-
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 5. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			-
			7/7
			U
24440	TRAF0_TYPE_6	C07	-
-	Typ der Transformation 6 im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			-
			7/7
			U

1.3 NC-Maschinendaten

24442	TRAFO_AXES_IN_6			C07	-	
-	Achszuordnung für Transformation 6			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24444	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_6			C07	-	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 6			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24446	TRAFO_INCLUDES_TOOL_6			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 6. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
24450	TRAFO_TYPE_7			C07	-	
-	Typ der Transformation 7 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
24452	TRAFO_AXES_IN_7			C07	-	
-	Achszuordnung für Transformation 7			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24454	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_7			C07	-	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 7			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
24456	TRAFO_INCLUDES_TOOL_7			C07	-	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 7. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
24460	TRAFO_TYPE_8			C07	F2,TE4,M1	
-	Typ der Transformation 8 im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

24462	TRAFO_AXES_IN_8			C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 8			BYTE	NEW CONF		
-							
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U	
24464	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_8			C07	-		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 8			BYTE	NEW CONF		
-							
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U	
24466	TRAFO_INCLUDES_TOOL_8			C07	-		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 8. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U	
24470	TRAFO_TYPE_9			C07	M1		
-	Typ der Transformation 9 im Kanal			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U	
24472	TRAFO_AXES_IN_9			C07	-		
-	Achszuordnung für Transformation 9			BYTE	NEW CONF		
-							
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U	
24474	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_9			C07	-		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 9			BYTE	NEW CONF		
-							
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U	
24476	TRAFO_INCLUDES_TOOL_9			C07	-		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 9. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U	
24480	TRAFO_TYPE_10			C07	F2,M1		
-	Transformation 10 im Kanal			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U	

1.3 NC-Maschinendaten

24482	TRAFO_AXES_IN_10	C07	F2,M1
-	Achszuordnung für Transformation 10	BYTE	NEW CONF
-			
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			U
24484	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_10	C07	M1
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 10	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/7
			U
24486	TRAFO_INCLUDES_TOOL_10	C07	-
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 10. Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			-
			7/7
			U
24500	TRAFO5_PART_OFFSET_1	C07	F2,M1
mm	Verschiebungsvektor der 5-Achstransformation 1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			-
			7/7
			U
24510	TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_1	C07	F2,M1
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3 für die 5-Achstrafa 1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			-
			7/7
			U
24520	TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_1	C07	F2,M1
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 1	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			-
			7/7
			U
24530	TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_1	C07	F2
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-
			-
			7/7
			U

24540	TRAFO5_POLE_LIMIT_1		C07	F2,M1		
Grad	Endwinkeltoleranz bei Interpolation durch Pol für 5-Achstrafo		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	-	7/7	U

24542	TRAFO5_POLE_TOL_1		C07	-		
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

24550	TRAFO5_BASE_TOOL_1		C07	F2,M1,W1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 1		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

24558	TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_1		C07	F2,M1,W1		
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

24560	TRAFO5_JOINT_OFFSET_1		C07	F2,W1		
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 1. 5-Achstrafo im Kanal		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

24561	TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_1		C07	F2		
mm	Vektor kinematischer Versatz		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

24562	TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1		C07	M1		
mm	Offset des Schwenkpunktes der Rundachse bei 5-Achs-Trafo 1		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

24564	TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_1		C07	M1		
Grad	Winkel nutating-head bei 5 Achs-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89.	89.	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

24566	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1			C07	M1		
-	Virtuelle Orientierungsachsen			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U	
24570	TRAF05_AXIS1_1			C07	F2,M1,W1		
-	Richtung der 1. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0,0, 0,0 , 0,0,0,0, 0,0 , 0,0...	-	-	7/7	U	
24572	TRAF05_AXIS2_1			C07	F2,M1,W1		
-	Richtung der 2. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0,0, 0,0 , 0,0,0,0, 0,0 , 0,0...	-	-	7/7	U	
24573	TRAF05_AXIS3_1			C07	F2		
-	Richtung der 3. Rundachse			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0,0, 0,0 , 0,0,0,0, 0,0 , 0,0...	-	-	7/7	U	
24574	TRAF05_BASE_ORIENT_1			C07	F2,M1		
-	Vektor der Werkzeuggrundorientierung bei 5-Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0,0, 0,0 , 0,0,0,0, 0,0 , 0,0...	-	-	7/7	U	
24576	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_1			C07	F2		
-	Werkzeugnormalenvektor bei 6-Achs-Transformation			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0,0, 1,0 , 0,0,0,0, 1,0 , 0,0...	-	-	7/7	U	
24580	TRAF05_TOOL_VECTOR_1			C07	F2		
-	Orientierungsvektorrichtung für die erste 5-Achs-Trafo			BYTE	NEW CONF		
-							
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	2	7/2	M	
24582	TRAF05_TCARR_NO_1			C07	F2		
-	TCARR-Nummer für die 1. 5-Achs-Transformation			DWORD	NEW CONF		
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U	

24585	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_1	C07	F2,M1
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 1	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/2
			M

24590	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_1	C01, C07	F2
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			-
			7/2
			M

24594	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_1	C07	F2
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			-
			7/7
			U

24595	TRAF07_EXT_AXIS1_1	C07	F2
-	Richtung der 1. externen Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			-
			7/7
			U

24600	TRAF05_PART_OFFSET_2	C07	M1
mm	Verschiebungsvektor der 2. 5-Achstransformation im Kanal	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			-
			7/7
			U

24610	TRAF05_ROT_AX_OFFSET_2	C07	M1
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
			-
			7/7
			U

24620	TRAF05_ROT_SIGN_IS_PLUS_2	C07	F2,M1
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 2	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
			-
			7/7
			U

24630	TRAF05_NON_POLE_LIMIT_2	C07	F2,M1
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-
			-
			7/7
			U

1.3 NC-Maschinendaten

24640	TRAF05_POLE_LIMIT_2			C07	F2,M1	
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	-	7/7	U
24642	TRAF05_POLE_TOL_2			C07	-	
Grad	Endwinkeltoleranz bei Pol-Interpolation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24650	TRAF05_BASE_TOOL_2			C07	M1,W1	
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 2			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24658	TRAF05_JOINT_OFFSET_PART_2			C07	M1,W1	
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24660	TRAF05_JOINT_OFFSET_2			C07	W1	
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 2. 5-Achstransformation			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24661	TRAF06_JOINT_OFFSET_2_3_2			C07	-	
mm	Vektor kinematischer Versatz			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24662	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_2			C07	M1	
mm	Offset des Schwenkpkt. der 2. 5-Achs-Trafo mit geschw. Lin.achse			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24664	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_2			C07	M1	
Grad	Winkel nutating-head			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89.	89.	7/7	U

24666	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_2		C07	M1		
-	Virtuelle Orientierungsachsen		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
24670	TRAF05_AXIS1_2		C07	F2,M1		
-	Richtung der 1. Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0 , 0.0,0.0, 0.0 , 0.0...	-	-	7/7	U
24672	TRAF05_AXIS2_2		C07	M1		
-	Richtung der 2. Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0 , 0.0,0.0, 0.0 , 0.0...	-	-	7/7	U
24673	TRAF05_AXIS3_2		C07	-		
-	Richtung der 3. Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0 , 0.0,0.0, 0.0 , 0.0...	-	-	7/7	U
24674	TRAF05_BASE_ORIENT_2		C07	F2,M1		
-	Werkzeuggrundorientierung		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0 , 0.0,0.0, 0.0 , 0.0...	-	-	7/7	U
24676	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_2		C07	-		
-	Werkzeugnormalenvektor		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 1.0 , 0.0,0.0, 1.0 , 0.0...	-	-	7/7	U
24680	TRAF05_TOOL_VECTOR_2		C07	F2		
-	Orientierungsvektorrichtung		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	2	7/2	M
24682	TRAF05_TCARR_NO_2		C07	F2		
-	TCARR-Nummer für die 2. 5-Achs-Transformation		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

24685	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_2		C07	F2		
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 1		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/2	M
24690	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_2		C01, C07	-		
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M
24694	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_2		C07	F2		
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 2		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24695	TRAF07_EXT_AXIS1_2		C07	F2		
-	Richtung der 1. externen Rundachse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24700	TRAANG_ANGLE_1		C07	M1		
Grad	Winkel zwischen kartesischer Achse und realer (schräger) Achse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24710	TRAANG_BASE_TOOL_1		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 1.TRAANG-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24720	TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1		C07	M1		
-	Geschwindigkeitsreserve für 1. TRAANG-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U
24721	TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_1		C07	M1		
-	Beschleunigungsreserve der Parallelachse für 1. TRAANG-Trafo		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U

24750	TRAANG_ANGLE_2		C07	M1		
Grad	Winkel zwischen kartesischer Achse und realer (schräger) Achse		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24760	TRAANG_BASE_TOOL_2		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 2.TRAANG-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24770	TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_2		C07	M1		
-	Geschwindigkeitsreserve für die 2. TRAANG-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U
24771	TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2		C07	M1		
-	Beschleunigungsreserve der Parallelachse für 2. TRAANG-Trafo		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	0.0	1.0	7/7	U
24800	TRACYL_ROT_AX_OFFSET_1		C07	M1,K2		
Grad	Offset der Rundachse für die 1. TRACYL-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
24805	TRACYL_ROT_AX_FRAME_1		C07	M1		
-	Rundachs-Verschiebung TRACYL 1		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U
24808	TRACYL_DEFAULT_MODE_1		C07	M1		
-	Auswahl des TRACYL-Modes		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/7	U
24810	TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_1		C07	M1		
-	Vorzeichen der Rundachse für die 1. TRACYL-Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

24820	TRACYL_BASE_TOOL_1		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 1.TRACYL-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0...	-	-	7/7	U
24850	TRACYL_ROT_AX_OFFSET_2		C07	M1		
Grad	Offset der Rundachse für die 2. TRACYL-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-	-	7/7	U
24855	TRACYL_ROT_AX_FRAME_2		C07	M1,K2		
-	Rundachs-Verschiebung TRACYL 2		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U
24858	TRACYL_DEFAULT_MODE_2		C07	M1		
-	Auswahl des TRACYL-Modes		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1	7/7	U
24860	TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_2		C07	-		
-	Vorzeichen der Rundachse für die 2. TRACYL-Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
24870	TRACYL_BASE_TOOL_2		C07	M1		
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 2.TRACYL-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0...	-	-	7/7	U
24900	TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_1		C07	M1		
Grad	Offset der Rundachse für die 1. TRANSMIT-Transformation		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	-	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-	-	7/7	U
24905	TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_1		C07	M1,K2		
-	Rundachs-Verschiebung TRANSMIT 1		BYTE	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	2	7/7	U

24910	TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_1	C07	M1
-	Vorzeichen der Rundachse für die 1. TRANSMIT-Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

24911	TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_1	C07	M1
-	Einschränkung d. Arbeitsbereichs vor/hinter dem Pol, 1. TRANSMIT	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-	-	-	2
-	-	-	7/7
-	-	-	U

24920	TRANSMIT_BASE_TOOL_1	C07	M1
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 1. TRANSMIT-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

24950	TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_2	C07	M1
Grad	Offset der Rundachse für die 2. TRANSMIT-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

24955	TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_2	C07	M1
-	Rundachs-Verschiebung TRANSMIT 2	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-	-	-	2
-	-	-	7/7
-	-	-	U

24960	TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_2	C07	M1
-	Vorzeichen der Rundachse für die 2. TRANSMIT-Transformation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

24961	TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_2	C07	M1
-	Einschränkung d. Arbeitsbereichs vor/hinter dem Pol, 2. TRANSMIT	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
-	-	-	2
-	-	-	7/7
-	-	-	U

1.3 NC-Maschinendaten

24970	TRANSMIT_BASE_TOOL_2	C07	M1
mm	Vektor des Basiswerkzeugs für die 2.TRANSMIT-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0,0, 0,0 , 0,0, 0,0, 0,0 , 0,0...	- - 7/7 U
24995	TRACON_CHAIN_1	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U
24996	TRACON_CHAIN_2	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U
24997	TRACON_CHAIN_3	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U
24998	TRACON_CHAIN_4	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U
25100	TRAFO_TYPE_11	C07	F2
-	Definition der 11. Transformation im Kanal	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U
25102	TRAFO_AXES_IN_11	C07	F2
-	Achszuordnung für Transformation 11	BYTE	NEW CONF
-			
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U
25104	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_11	C07	F2
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 11	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U

25106	TRAFO_INCLUDES_TOOL_11			C07		M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 11. Transformation			BOOLEAN		NEW CONF	
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-		7/7	U
25110	TRAFO_TYPE_12			C07		F2	
-	Definition der 12. Transformation im Kanal			DWORD		NEW CONF	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-		7/7	U
25112	TRAFO_AXES_IN_12			C07		F2	
-	Achszuordnung für Transformation 12			BYTE		NEW CONF	
-							
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20		7/7	U
25114	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_12			C07		F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 12			BYTE		NEW CONF	
-							
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20		7/7	U
25116	TRAFO_INCLUDES_TOOL_12			C07		M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 12. Transformation			BOOLEAN		NEW CONF	
-							
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-		7/7	U
25120	TRAFO_TYPE_13			C07		F2	
-	Definition der 13. Transformation im Kanal			DWORD		NEW CONF	
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-		7/7	U
25122	TRAFO_AXES_IN_13			C07		F2	
-	Achszuordnung für Transformation 13			BYTE		NEW CONF	
-							
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20		7/7	U
25124	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_13			C07		F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 13			BYTE		NEW CONF	
-							
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20		7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

25126	TRAFO_INCLUDES_TOOL_13			C07	M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 13. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25130	TRAFO_TYPE_14			C07	F2	
-	Definition der 14. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25132	TRAFO_AXES_IN_14			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 14			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25134	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_14			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 14			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25136	TRAFO_INCLUDES_TOOL_14			C07	M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 14. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25140	TRAFO_TYPE_15			C07	F2	
-	Definition der 15. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25142	TRAFO_AXES_IN_15			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 15			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25144	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_15			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 15			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

25146	TRAFO_INCLUDES_TOOL_15		C07	M1,F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 15. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25150	TRAFO_TYPE_16		C07	F2		
-	Definition der 16. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25152	TRAFO_AXES_IN_16		C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 16		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25154	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_16		C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 16		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25156	TRAFO_INCLUDES_TOOL_16		C07	M1,F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 16. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25160	TRAFO_TYPE_17		C07	F2		
-	Definition der 17. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25162	TRAFO_AXES_IN_17		C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 17		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25164	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_17		C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 17		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

25166	TRAFO_INCLUDES_TOOL_17			C07	M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 17. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25170	TRAFO_TYPE_18			C07	F2	
-	Definition der 18. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25172	TRAFO_AXES_IN_18			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 18			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25174	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_18			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 18			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25176	TRAFO_INCLUDES_TOOL_18			C07	M1,F2	
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 18. Transformation			BOOLEAN	NEW CONF	
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25180	TRAFO_TYPE_19			C07	F2	
-	Definition der 19. Transformation im Kanal			DWORD	NEW CONF	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25182	TRAFO_AXES_IN_19			C07	F2	
-	Achszuordnung für Transformation 19			BYTE	NEW CONF	
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25184	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_19			C07	F2	
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 19			BYTE	NEW CONF	
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U

25186	TRAFO_INCLUDES_TOOL_19		C07	M1,F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 19. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25190	TRAFO_TYPE_20		C07	F2		
-	Definition der 20. Transformation im Kanal		DWORD	NEW CONF		
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
25192	TRAFO_AXES_IN_20		C07	F2		
-	Achszuordnung für Transformation 20		BYTE	NEW CONF		
-						
-	20	1, 2, 3, 4, 5, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25194	TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_20		C07	F2		
-	Zuordnung Geometrieachsen zu Kanalachsen für Transformation 20		BYTE	NEW CONF		
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7	U
25196	TRAFO_INCLUDES_TOOL_20		C07	M1,F2		
-	Werkzeugbehandlung bei aktiver 20. Transformation		BOOLEAN	NEW CONF		
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U
25200	TRAFO5_PART_OFFSET_3		C07	F2		
mm	Verschiebungsvektor der 5-Achstransformation 3		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U
25210	TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_3		C07	F2		
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3 für die 5-Achstrafa 3		DOUBLE	NEW CONF		
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7	U

1.3 NC-Maschinendaten

25220	TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_3			C07	F2
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 3			BOOLEAN	NEW CONF
-					
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7 U

25230	TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_3			C07	F2
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 3			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	-	7/7 U

25240	TRAFO5_POLE_LIMIT_3			C07	F2
Grad	Endwinkeltoleranz bei Interpolation durch Pol für 5-Achstrafo			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	-	7/7 U

25242	TRAFO5_POLE_TOL_3			C07	-
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7 U

25250	TRAFO5_BASE_TOOL_3			C07	F2
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 3			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7 U

25258	TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_3			C07	F2
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7 U

25260	TRAFO5_JOINT_OFFSET_3			C07	F2
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 3. 5-Achstrafo im Kanal			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7 U

25261	TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_3			C07	-
mm	Vektor kinematischer Versatz			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	-	7/7 U

25262	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_3	C07	F2
mm	Offset des Schwenkpunktes der Rundachse bei der 3. 5-Achs-Trafo	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25264	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_3	C07	F2
Grad	Winkel nutating-head bei 5 Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89. 89. 7/7 U
25266	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_3	C07	-
-	Virtuelle Orientierungsachsen	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- - 7/7 U
25270	TRAF05_AXIS1_3	C07	F2
-	Richtung der 1. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25272	TRAF05_AXIS2_3	C07	F2
-	Richtung der 2. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25273	TRAF05_AXIS3_3	C07	-
-	Richtung der 3. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25274	TRAF05_BASE_ORIENT_3	C07	-
-	Vektor der Werkzeuggrundorientierung bei 5-Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25276	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_3	C07	-
-	Werkzeugnormalenvektor bei 6-Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 1.0, 0.0, 0.0, 1.0, 0.0...	- - 7/7 U

1.3 NC-Maschinendaten

25280	TRAF05_TOOL_VECTOR_3	C07	F2
-	Orientierungsvektorrichtung für die erste 5-Achs-Trafo	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0
			2
			7/2
			M
25282	TRAF05_TCARR_NO_3	C07	-
-	TCARR-Nummer für die 3. 5-Achs-Transformation	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-
			-
			7/7
			U
25285	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_3	C07	F2
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 3	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			20
			7/2
			M
25290	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_3	C01, C07	-
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
			-
			7/2
			M
25294	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_3	C07	F2
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 3	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
			-
			7/7
			U
25295	TRAF07_EXT_AXIS1_3	C07	F2
-	Richtung der 1. externen Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
			-
			7/7
			U
25300	TRAF05_PART_OFFSET_4	C07	F2
mm	Verschiebungsvektor der 5-Achstransformation 4	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
			-
			7/7
			U
25310	TRAF05_ROT_AX_OFFSET_4	C07	F2
Grad	Positionsoffset der Rundachsen 1/2/3 für die 5-Achstrafo 4	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-
			-
			7/7
			U

25320	TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_4		C07	F2
-	Vorzeichen der Rundachse 1/2/3 für die 5-Achstransformation 4		BOOLEAN	NEW CONF
-				
-	3	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	7/7 U

25330	TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_4		C07	F2
Grad	Definition des Polbereichs für 5-Achstransformation 4		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	7/7 U

25340	TRAFO5_POLE_LIMIT_4		C07	F2
Grad	Endwinkeltoleranz bei Interpolation durch Pol für 5-Achstrafo		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	-	2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0, 2.0...	-	7/7 U

25342	TRAFO5_POLE_TOL_4		C07	-
Grad	Endwinkeltoleranz für Werkzeugorientierung		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	7/7 U

25350	TRAFO5_BASE_TOOL_4		C07	F2
mm	Vektor des Basiswerkzeugs bei Aktivierung der 5-Achstrafo 4		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	7/7 U

25358	TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_4		C07	F2
mm	Vektor kinematischer Versatz im Tisch		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	7/7 U

25360	TRAFO5_JOINT_OFFSET_4		C07	F2
mm	Vektor des kinematischen Versatzes der 4. 5-Achstrafo im Kanal		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	7/7 U

25361	TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_4		C07	-
mm	Vektor kinematischer Versatz		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-	7/7 U

1.3 NC-Maschinendaten

25362	TRAF05_TOOL_ROT_AX_OFFSET_4	C07	F2
mm	Offset des Schwenkpunktes der Rundachse bei der 4. 5-Achs-Trafo	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25364	TRAF05_NUTATOR_AX_ANGLE_4	C07	F2
Grad	Winkel nutating-head bei 5 Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0, 45.0...	-89. 89. 7/7 U
25366	TRAF05_NUTATOR_VIRT_ORIAX_4	C07	-
-	Virtuelle Orientierungsachsen	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- - 7/7 U
25370	TRAF05_AXIS1_4	C07	F2
-	Richtung der 1. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25372	TRAF05_AXIS2_4	C07	F2
-	Richtung der 2. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25373	TRAF05_AXIS3_4	C07	-
-	Richtung der 3. Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25374	TRAF05_BASE_ORIENT_4	C07	-
-	Vektor der Werkzeuggrundorientierung bei 5-Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U
25376	TRAF06_BASE_ORIENT_NORMAL_4	C07	-
-	Werkzeugnormalenvektor bei 6-Achs-Transformation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 1.0, 0.0, 0.0, 1.0, 0.0...	- - 7/7 U

25380	TRAF05_TOOL_VECTOR_4	C07	F2
-	Orientierungsvektorrückrichtung für die erste 5-Achs-Trafo	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0 2 7/2 M

25382	TRAF05_TCARR_NO_4	C07	-
-	TCARR-Nummer für die 4. 5-Achs-Transformation	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

25385	TRAF05_ORIAX_ASSIGN_TAB_4	C07	F2
-	Orientierungsachs-/Kanalachszuordnung Transformation 4	BYTE	NEW CONF
-			
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/2 M

25390	TRAF05_ROT_OFFSET_FROM_FR_4	C01, C07	-
-	Offset der Transformations-Rundachsen aus NPV	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- - 7/2 M

25394	TRAF07_EXT_ROT_AX_OFFSET_4	C07	F2
Grad	Positionsoffset der ext. Rundachsen für die 7-Achstrafo 4	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U

25395	TRAF07_EXT_AXIS1_4	C07	F2
-	Richtung der 1. externen Rundachse	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	- - 7/7 U

25495	TRACON_CHAIN_5	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U

25496	TRACON_CHAIN_6	C07	M1
-	Transformationsverkettung	DWORD	NEW CONF
-			
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 20 7/7 U

1.3 NC-Maschinendaten

25497	TRACON_CHAIN_7		C07	M1	
-	Transformationsverkettung		DWORD	NEW CONF	
-					
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7 U

25498	TRACON_CHAIN_8		C07	M1	
-	Transformationsverkettung		DWORD	NEW CONF	
-					
-	4	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	7/7 U

26000	PUNCHNIB_ASSIGN_FASTIN		C01, C09	N4	
-	Hardware-Zuordnung für Eingangsbyte bei Hubsteuerung		DWORD	POWER ON	
-					
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

26002	PUNCHNIB_ASSIGN_FASTOUT		C01, C09	N4	
-	Hardware-Zuordnung für Ausgangsbyte bei Hubsteuerung		DWORD	POWER ON	
-					
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

26004	NIBBLE_PUNCH_OUTMASK		C01, C09	N4	
-	Maske für schnelle Ausgangsbits		BYTE	POWER ON	
-					
-	8	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

26006	NIBBLE_PUNCH_INMASK		C01, C09	N4	
-	Maske für schnelle Eingangsbits		BYTE	POWER ON	
-					
-	8	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

26008	NIBBLE_PUNCH_CODE		C09	H2,K1	
-	Festlegung der M-Funktionen		DWORD	POWER ON	
-					
-	8	0, 23, 22, 25, 26, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

26010	PUNCHNIB_AXIS_MASK		C09	N4	
-	Festlegung der Stanz- und Nibbelachsen		DWORD	POWER ON	
-					
-	-	7, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2 M

26012	PUNCHNIB_ACTIVATION	C09	K1				
-	Aktivierung der Stanz- und Nibbelfunktionen	DWORD	POWER ON				
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	
26014	PUNCH_PATH_SPLITTING	C09	N4				
-	Aktivierung der automatischen Wegaufteilung	DWORD	POWER ON				
-							
-	-	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	-	-	7/2	M	
26016	PUNCH_PARTITION_TYPE	C09	N4				
-	Verhalten der Einzelachsen bei automatischer Wegaufteilung	DWORD	POWER ON				
-							
-	-	1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	
26018	NIBBLE_PRE_START_TIME	C09	N4				
s	Verzögerungszeit bei Nibbeln/Stanzen mit G603	DOUBLE	POWER ON				
-							
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/2	M	
26020	NIBBLE_SIGNAL_CHECK	C09	N4				
-	Alarm bei Wackeln des Stanzsignals	DWORD	POWER ON				
-							
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/2	M	
27100	ABSBLOCK_FUNCTION_MASK	N01	K1,P1				
-	Basissätze mit Absolutwerten parametrieren	DWORD	POWER ON				
-							
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x1	7/2	M	
27200	MMC_INFO_NO_UNIT	EXP, -	-				
-	HMI Info (ohne physikalische Einheit)	DOUBLE	POWER ON				
-							
-	80	45., 2., 0., 1., 0., - 1., 0., 1., 100., 1., 1., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	S	
27201	MMC_INFO_NO_UNIT_STATUS	EXP, -	-				
-	HMI Statusinfo (ohne physikalische Einheit)	BYTE	POWER ON				
-							
-	80	1, 1...	-	-	0/2	S	

1.3 NC-Maschinendaten

27202	MMC_INFO_POSN_LIN		EXP, -	-		
mm	HMI Info (linear Positionen)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	50	0., 0., 1., 1., 0., 0., 100., 0., 0., 1000., 1., 1....	-	-	0/2	S
27203	MMC_INFO_POSN_LIN_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (linear Positionen)		BYTE	POWER ON		
-						
-	50	1, 1...	-	-	0/2	S
27204	MMC_INFO_VELO_LIN		EXP, -	-		
mm/min	HMI Info (linear Geschwindigkeiten)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	16	10., 10., 2000., 10000., 300., 1000., 1000., 10., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	S
27205	MMC_INFO_VELO_LIN_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (linear Geschwindigkeiten)		BYTE	POWER ON		
-						
-	16	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/2	S
27206	MMC_INFO_CUT_SPEED		EXP, -	-		
m/min	HMI Info (Schnittgeschwindigkeiten)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	5	100., 0., 0., 0., 0., 100., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	S
27207	MMC_INFO_CUT_SPEED_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (Schnittgeschwindigkeiten)		BYTE	POWER ON		
-						
-	5	1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/2	S
27208	MMC_INFO_REV_FEED		EXP, -	-		
mm/Umdr	HMI Info (Vorschübe)		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	10	1., 0.100, 1., 1., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	0/2	S

27209	MMC_INFO_REV_FEED_STATUS		EXP, -	-		
-	HMI Statusinfo (Vorschübe)		BYTE	POWER ON		
-						
-	10	1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	0/2	S
27400	OEM_CHAN_INFO		A01, A11	-		
-	OEM Versionsinformation		STRING	POWER ON		
-						
-	3	, , , , , , , , ...	-	-	7/2	M
27850	PROG_NET_TIMER_MODE		C09	-		
-	Beeinflussung der Programmlaufzeit-Netto-Zähler		DWORD	RESET		
-						
-	-	0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00...	0x00	0x03	7/2	M
27860	PROCESSTIMER_MODE		C09	K1		
-	Aktivierung und Beeinflussung der Programm-Laufzeit-Messung		DWORD	RESET		
-						
-	-	0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00...	0	0x7FF	7/2	M
27880	PART_COUNTER		C09	K1		
-	Aktivierung der Werkstück-Zähler		DWORD	RESET		
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0FFFF	7/2	M
27882	PART_COUNTER_MCODE		C09	K1		
-	Werkstückzählung mit anwenderdefiniertem M-Befehl		BYTE	POWER ON		
-						
-	3	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	99	7/2	M
27900	REORG_LOG_LIMIT		EXP, C02	-		
-	Prozentsatz des IPO-Puffers für Freigabe des Logfiles		BYTE	POWER ON		
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	-	-	0/0	S
27920	TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK		EXP, C01	-		
s	Laufzeitbegrenzung der Interpreter-SubTask		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	-	0.005, 0.005, 0.005, 0.005, 0.005, 0.005...	0.001	0.100	7/0	S

1.3 NC-Maschinendaten

28000	MM_REORG_LOG_FILE_MEM			EXP, C02	V2,K1	
-	Speichergröße für REORG (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50...	1	500	7/2	M
28010	MM_NUM_REORG_LUD_MODULES			EXP, C02	V2,K1	
-	Anzahl der Bausteine für lokale Anwendervariablen bei REORG			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	8, 8, 8, 8, 8, 8, 8, 8...	0	SLMAXNUMBE ROF_USERMO DULES	7/2	M
28020	MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL			C02	V2,K1	
-	Anzahl der lokalen Anwendervariablen (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	2000, 2000, 2000, 2000, 2000, 2000, 2000...	0	32000	7/2	M
28040	MM_LUD_VALUES_MEM			C02	V2,K1	
-	Speichergröße für lokale Anwendervariablen (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	250, 250, 250, 250, 250, 250, 250, 250...	0	32000	7/2	M
28050	MM_NUM_R_PARAM			C02	K1	
-	Anzahl der kanalspezifischen R-Parameter (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0	32535	7/2	M
28060	MM_IPO_BUFFER_SIZE			C02	B1,K1	
-	Anzahl der NC-Sätze im IPO-Puffer (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	10, 10, 10, 10, 10, 10, 10, 10...	2	1000	7/2	M
28070	MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP			EXP, C02	B1,K1	
-	Anzahl der Sätze für die Satzaufbereitung. (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50...	20	500	7/2	M
28080	MM_NUM_USER_FRAMES			C11, C02	K1,K2	
-	Anzahl der einstellbaren Frames (SRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	5, 5, 5, 5, 5, 5, 5, 5...	5	100	7/2	M

28081	MM_NUM_BASE_FRAMES	C02	M5,K2
-	Anzahl Basisframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0
			16
			7/2
			M
28082	MM_SYSTEM_FRAME_MASK	C02	M5,K2,W1
-	Systemframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21, 0x21...	0
			0x00000FFF
			7/2
			S
28083	MM_SYSTEM_DATAFRAME_MASK	C02	-
-	Systemframes (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F, 0xF9F...	0
			0x00000FFF
			7/2
			S
28085	MM_LINK_TOA_UNIT	C02, C09	FBW,S7
-	Zuordnung einer TO-Einheit zu einem Kanal (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1
			10
			7/2
			M
28090	MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS	EXP, C02	TE1,TE7,TE8,K1
-	Anzahl Satzelemente für Compile-Zyklen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			130
			7/1
			M
28100	MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM	EXP, C02	TE1,TE7,TE8,K1
-	Größe des Satzspeichers für Compile-Zyklen (DRAM), in kB	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			64000
			7/1
			M
28105	MM_NUM_CC_HEAP_MEM	EXP, C02	TE7
-	Heap-Speicher in kByte für Compile-Zyklen Applikationen (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			64000
			7/2
			M
28150	MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS	C02	A2,P3 pl,P3 sl
-	Anzahl Elemente für das Schreiben von PLC-Variablen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			32000
			7/2
			M
28160	MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS	C02	B3
-	Anzahl Elemente zum Schreiben der NCU-Link-Variablen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			32000
			7/2
			M

1.3 NC-Maschinendaten

28180	MM_MAX_TRACE_DATAPPOINTS	EXP, C02, C06	-
-	Größe des Tracedatenpuffers	DWORD	POWER ON
NBUP			
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	0
			20000
			2/2
			M
28200	MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN	C02, C06, C09	A3
-	Anzahl der Dateien für kanalspezifische Schutzbereiche (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			10
			7/2
			M
28210	MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE	C11, C02, C06, C09	A3
-	Anzahl der gleichzeitig aktiven Schutzbereiche in einem Kanal	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			10
			7/2
			M
28212	MM_NUM_PROTECT_AREA_CONTOUR	C11, C02, C06, C09	A3
-	Elemente für aktive Schutzbereiche (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	30, 30, 30, 30, 30, 30, 30, 30...	0
			50
			7/2
			M
28240	MM_NUM_SYNC_DIAG_ELEMENTS	N05, C02	-
-	Anzahl Diagnose-Elemente für Ausdrücke in Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			32000
			7/2
			M
28241	MAXNUM_SYNC_DIAG_VAR	N05	-
-	Maximale Anzahl an Diagnose-Variablen pro Synchronaktion	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			10000
			7/2
			M
28250	MM_NUM_SYNC_ELEMENTS	C02, -	2.8.6.1
-	Anzahl Elemente für Ausdrücke in Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	159, 159, 159, 159, 159, 159, 159, 159...	0
			32000
			7/2
			M
28251	MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS	C02, -	-
-	Anzahl Elemente für Ausdrücke in Safety-Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
			32000
			7/2
			M

28252	MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS	C02	2.4,2.8,6.1
-	Anzahl der FCTDEF-Elemente	DWORD	POWER ON
-			
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	0 100 7/2 M
28253	MM_NUM_SYNC_STRINGS	C02, -	-
-	Anzahl Strings für Ausdrücke in Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	200, 200, 200, 200, 200, 200, 200, 200...	0 32000 7/2 M
28254	MM_NUM_AC_PARAM	C02	-
-	Dimension von \$AC_PARAM.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50...	0 20000 7/2 M
28255	MM_BUFFERED_AC_PARAM	C02	2.3,6.1
-	\$AC_PARAM[] wird im SRAM gespeichert.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 7/2 M
28256	MM_NUM_AC_MARKER	C02	2.3,6.1
-	Dimension von \$AC_MARKER	DWORD	POWER ON
-			
-	-	8, 8, 8, 8, 8, 8, 8, 8...	0 20000 7/2 M
28257	MM_BUFFERED_AC_MARKER	C02	2.3,6.1
-	\$AC_MARKER[] wird im SRAM gespeichert.	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 7/2 M
28258	MM_NUM_AC_TIMER	C02	2.3,2.4,6.1
-	Anzahl Zeitvariablen \$AC_TIMER (DRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 10000 7/2 M
28260	NUM_AC_FIFO	C01	2.3,2.4,6.1
-	Anzahl der FIFO-Variable für Synchronaktionen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 10 7/2 M
28262	START_AC_FIFO	C01	2.3,2.4,6.1
-	FIFO-Variablen speichern ab R-Parameter	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 32535 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

28264	LEN_AC_FIFO			C01	2.3,2.4,6.1,M5	
-	Länge der FIFO-Variablen \$AC_FIFO1-\$AC_FIFO10			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	32535	7/2	M
28266	MODE_AC_FIFO			C01	2.3,2.4,6.1	
-	Modus der FIFO-Bearbeitung			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	-	7/2	M
28274	MM_NUM_AC_SYSTEM_PARAM			EXP, C02	-	
-	Anzahl \$AC_SYSTEM_PARAM für Bewegungssynchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20000	7/2	M
28276	MM_NUM_AC_SYSTEM_MARKER			EXP, C02	-	
-	Anzahl \$AC_SYSTEM_MARKER für Bewegungssynchronaktionen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20000	7/2	M
28290	MM_SHAPED_TOOLS_ENABLE			C01, C08, C02	-	
-	Werkzeugradiuskorrektur für Konturwerkzeuge freigeben			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/0	S
28300	MM_PROTOC_USER_ACTIVE			C02	-	
-	Aktivierung der Protokollierung für einen User			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	10	TRUE, FALSE, FALSE, FALSE, TRUE, TRUE, FALSE...	-	-	1/1	M
28301	MM_PROTOC_NUM_ETP_OEM_TYP			C02	-	
-	Anzahl von OEM-Event-Typen ETP.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	20	1/1	M
28302	MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP			C02	-	
-	Anzahl von Standard-Event-Typen ETP.			DWORD	POWER ON	
-						
-	10	28, 0, 0, 0, 0, 0, 20, 20, 20, 0, 3...	0	59	1/1	M

28400	MM_ABSBLOCK			EXP, C02	K1	
-	Basissätze mit Absolutwerten aktivieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0	512	7/2	M
28402	MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF			EXP, C02	K1	
-	Größe des Upload-Buffers dimensionieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4, 2, 4...	0	32000	7/2	M
28450	MM_TOOL_DATA_CHG_BUFF_SIZE			-, C02, C06	-	
-	Puffer für Werkzeugdaten-Änderung (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	400, 400, 400, 400, 400, 400, 400, 400...	0	2500	7/2	M
28500	MM_PREP_TASK_STACK_SIZE			EXP, C02	K1	
-	Stackgröße der Präparationstask (DRAM)			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100...	100	600	0/0	S
28502	MM_INT_TASK_STACK_SIZE			EXP, C02	-	
-	Stackgröße für Interpreter-Subtask (kB).			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	30, 30, 30, 30, 30, 30, 30, 30...	30	60	0/0	S
28520	MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK			C02	B1	
-	maximale Anzahl der Achspolynome pro Satz			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	3, 3, 3, 3, 3, 3, 3, 3...	1	5	7/2	M
28530	MM_PATH_VELO_SEGMENTS			C02	A2,B1	
-	Anzahl Speicherelemente zur Begrenzung der Bahngeschwindigkeit			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	100	7/2	M
28533	MM_LOOKAH_FFORM_UNITS			C02	-	
-	Speicher für den erweiterten LookAhead			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	100000	7/2	M
28535	MM_FEED_PROFILE_SEGMENTS			C02	-	
-	Anzahl der Speicherelemente für Vorschubprofile			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	10	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

28540	MM_ARCLENGTH_SEGMENTS	C02	B1
-	Anzahl Speicherelementen zur Darstellung der Bogenlängenfunktion	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 100 7/2 M
28560	MM_SEARCH_RUN_RESTORE_MODE	C02	K2
-	Restore von Daten nach einer Simulation	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0 0x00000001 7/2 M
28580	MM_ORIPATH_CONFIG	C02	-
-	Einstellung für bahnrelative Orientierung ORIPATH	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 1 1/1 M
28590	MM_ORISON_BLOCKS	C02	-
-	Einstellung für Orientierungsglättung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 1/1 M
28600	MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS	C02	-
-	Anzahl koordinatensystem-spezifischer Arbeitsfeldbegrenzungen	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 10 7/2 M
28610	MM_PREPDYN_BLOCKS	C02	-
-	Anzahl Sätze zur Geschwindigkeitsvorbereitung	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 30 1/1 M
29000	LOOKAH_NUM_CHECKED_BLOCKS	C01, C02, C09, C05	-
-	Optionsdatum	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	0 0x7FFFFFFF 7/1 M

1.3.3 Achsspezifische Maschinendaten

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

30110	CTRL0UT_MODULE_NR			A01, A11, -	G2,S9	
-	Sollwertzuordnung: Baugruppennummer			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1	31	7/2	M

30120	CTRL0UT_NR			EXP, A01, -	G2	
-	Sollwertzuordnung: Sollwertausgang auf Antriebsmodul/ Baugruppe			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	1	3	2/2	M

30130	CTRL0UT_TYPE			A01, A11	G2,M3,S9	
-	Ausgabeart des Sollwerts			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	0	0	3	7/2	M

30132	IS_VIRTUAL_AX			A01	M3,TE1,TE3	
-	Achse ist virtuelle Achse			BOOLEAN	POWER ON	
CTEQ						
-	1	FALSE	-	-	7/2	M

30134	IS_UNIPOLAR_OUTPUT			A01	G2	
-	Sollwert-Ausgang ist unipolar			BYTE	POWER ON	
-						
-	1	0	0	2	7/2	M

30200	NUM_ENCS			A01, A02, -	G2,R1,Z1	
-	Anzahl der Geber			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	1	0	2	7/2	M

30220	ENC_MODULE_NR			A01, A02, A11	G2	
-	Istwertzuordnung: Antriebsnummer/Messkreisnummer			BYTE	POWER ON	
-						
-	2	1, 1, 2, 2, 3, 3, 4, 4, 5, 5, 6, 6, 7, 7...	1	31	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

30230	ENC_INPUT_NR		A01, A02, A11,	G2,S9		
-	Istwertzuordnung: Eingang auf Antriebsmodul/Messkreiskarte		BYTE	POWER ON		
-						
-	2	1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2, 1, 2...	1	2	7/2	M
30240	ENC_TYPE		A01, A02, A11,	A3,,G2,R1		
-	Geber-Typ der Istwerterfassung (Lageistwert)		BYTE	POWER ON		
-						
-	2	0, 0	0	5	7/2	M
30242	ENC_IS_INDEPENDENT		A02, A11, -	G2,R1		
-	Geber ist unabhängig		BYTE	NEW CONF		
-						
-	2	0, 0	0	3	7/2	M
30244	ENC_MEAS_TYPE		A01, A02, A11	-		
-	Encoder-Mess-Type		BYTE	POWER ON		
-						
-	2	1, 1	0	1	7/2	S
30250	ACT_POS_ABS		EXP, A02, A08	R1		
-	Interne Geberposition		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	2	0.0, 0.0	-	-	7/2	I
30260	ABS_INC_RATIO		EXP, A01, A02	-		
-	Absolutgeber: Verhältnis Absolutauflösung zu Inkrementalaufösung		DWORD	POWER ON		
-						
-	2	4, 4	-	-	7/2	M
30270	ENC_ABS_BUFFERING		EXP, A01, A02	R1		
-	Absolutgeber: Verfahrbereichserweiterung		BYTE	POWER ON		
-						
-	2	0, 0	0	1	7/2	M
30300	IS_ROT_AX		A01, A06, A11,	G1,K3,R2,T1,G2,K2,R1,S1,V1		
-	Rundachse / Spindel		BOOLEAN	POWER ON		
-						
-	SCAL, CTEQ					
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M

30310	ROT_IS_MODULO			A01, A06, A11, -	TE3,K3,R2,T1,A3,R1,R2,S1	
-	Modulowandlung für Rundachse / Spindel			BOOLEAN	POWER ON	
CTEQ						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M

30320	DISPLAY_IS_MODULO			A01, A06, A11	R2,T1,K2	
-	Modulo 360 Grad Anzeige bei Rundachse oder Spindel			BOOLEAN	POWER ON	
CTEQ						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/2	M

30330	MODULO_RANGE			EXP, A01, -	R2,T1,R1	
Grad	Größe des Modulobereichs.			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	360.0	1.0	360000000.0	7/2	M

30340	MODULO_RANGE_START			EXP, A01	R1,R2	
Grad	Startposition des Modulobereichs			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	0.0	-	-	7/2	M

30350	SIMU_AX_VDI_OUTPUT			A01, A06	A2,G2,Z1	
-	Ausgabe der Achssignale bei Simulationsachsen			BOOLEAN	POWER ON	
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

30450	IS_CONCURRENT_POS_AX			EXP, A01	G1	
-	Voreinstellung bei Reset: neutrale-/ Kanalachse			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

30455	MISC_FUNCTION_MASK			A06, A10	R2,S3,R1	
-	Achsfunktionen			DWORD	RESET	
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x7FF	7/2	M

30460	BASE_FUNCTION_MASK			A01	K5,P2,P1	
-	Achsfunktionen			DWORD	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0x00	0	0x1FF	7/2	M

30465	AXIS_LANG_SUB_MASK			N01	K1	
-	Substituierung von NC-Sprachbefehlen			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0x3	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

30500	INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB	A01, A10	T1,H1
-	Achse ist Teilungsachse	BYTE	RESET
-			
-	-	0	0
		3	7/2
			M
30501	INDEX_AX_NUMERATOR	A01, A10	T1
mm, Grad	Teilungsachse äquidistante Positionen Zähler	DOUBLE	RESET
-			
-	-	0.0	-
		-	7/2
			M
30502	INDEX_AX_DENOMINATOR	A01, A10	T1
-	Teilungsachse äquidistante Positionen Nenner	DWORD	RESET
-			
-	-	1	1
		-	7/2
			M
30503	INDEX_AX_OFFSET	A01, A10	T1,R2
mm, Grad	Teilungsachse mit äquidist. Positionen erste Teilungsposition	DOUBLE	RESET
-			
-	-	0.0	-
		-	7/2
			M
30505	HIRTH_IS_ACTIVE	A01, A10	T1
-	Achse ist Teilungsachse mit Hirth-Verzahnung	BOOLEAN	RESET
CTEQ			
-	-	FALSE	-
		-	7/2
			M
30550	AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN	A01, A06, A10	K5,TE3,B3,S3,K1,R1
-	Löschstellung des Kanals für Achswechsel	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		10	7/2
			M
30552	AUTO_GET_TYPE	EXP, A06, A10	K5,M3,TE6,P2,P5,2.4
-	Automatisches GET bei Achse holen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1	0
		2	7/2
			M
30554	AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU	A01, A06, A10	B3
-	Löschstellung, welche NCU für die Achse die Sollwerte erzeugt	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		16	7/2
			M
30560	IS_LOCAL_LINK_AXIS	EXP, A01	B3
-	Achse ist eine lokale Link-Achse	BOOLEAN	POWER ON
-			
-	-	FALSE	-
		-	7/2
			M

30600	FIX_POINT_POS	A03, A10		K1,W3	
mm, Grad	Festwertpositionen der Achse bei G75		DOUBLE	POWER ON	
-					
-	4	0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2 I
30610	NUM_FIX_POINT_POS	A03, A10		K1	
-	Anzahl der Festwertpositionen einer Achse		DWORD	POWER ON	
-					
-	-	0	0	4	7/2 M
30800	WORKAREA_CHECK_TYPE	-		A3	
-	Art der Prüfung der Arbeitsfeldgrenzen.		BOOLEAN	NEW CONF	
CTEQ					
-	-	FALSE	-	-	7/2 M
31000	ENC_IS_LINEAR	A02, A11, -		G2	
-	Linearmaßstab		BOOLEAN	POWER ON	
-					
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2 M
31010	ENC_GRID_POINT_DIST	A02, A11, -		G2	
mm	Teilungsperiode bei Linearmaßstäben		DOUBLE	POWER ON	
-					
-	2	0.01, 0.01	-	-	7/2 M
31020	ENC_RESOL	A02, A11, -		G2,R1	
-	Geberstriche pro Umdrehung		DWORD	POWER ON	
-					
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	1	-	7/2 M
31025	ENC_PULSE_MULT	EXP, A01, A02		-	
-	Geber-Vervielfachung (Hochauflösung)		DWORD	POWER ON	
-					
-	2	2048, 2048, 2048, 2048, 2048, 2048...	-	-	7/2 M
31030	LEADSCREW_PITCH	A02, A11, -		G2,A3	
mm	Steigung der Kugelrollspindel		DOUBLE	POWER ON	
-					
-	-	10.0	-	-	7/2 M
31040	ENC_IS_DIRECT	A02, A11, -		G2,S1	
-	direktes Messsystem (keine Übersetzung zur Lastposition)		BOOLEAN	POWER ON	
-					
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

31044	ENC_IS_DIRECT2	A02, -		G2,S1	
-	Geber am Vorsatzgetriebe	BOOLEAN		NEW CONF	
-					
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2 M
31050	DRIVE_AX_RATIO_DENOM	A02, A11, -		A2,A3,G2,S1,V1	
-	Nenner Lastgetriebe	DWORD		POWER ON	
-					
-	6	1, 1, 1, 1, 1, 1	1	2147000000	7/2 M
31060	DRIVE_AX_RATIO_NUMERA	A02, A11, -		A2,A3,G2,S1,V1	
-	Zähler Lastgetriebe	DWORD		POWER ON	
-					
-	6	1, 1, 1, 1, 1, 1	-2147000000	2147000000	7/2 M
31064	DRIVE_AX_RATIO2_DENOM	A02, -		G2,S1	
-	Nenner Vorsatzgetriebe	DWORD		NEW CONF	
-					
-	-	1	1	2147000000	7/2 M
31066	DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA	A02, -		G2,S1	
-	Zähler Vorsatzgetriebe	DWORD		NEW CONF	
-					
-	-	1	-2147000000	2147000000	7/2 M
31070	DRIVE_ENC_RATIO_DENOM	A02, A11, -		A3,G2,S1	
-	Nenner Messgetriebe	DWORD		POWER ON	
-					
-	2	1, 1	1	2147000000	7/2 M
31080	DRIVE_ENC_RATIO_NUMERA	A02, A11, -		A3,G2,S1	
-	Zähler Messgetriebe	DWORD		POWER ON	
-					
-	2	1, 1	1	2147000000	7/2 M
31090	JOG_INCR_WEIGHT	A01, A12		H1,G2	
mm, Grad	Bewertung eines Inkrements bei INC/Handrad	DOUBLE		RESET	
CTEQ					
-	2	0.001, 0.00254	-	-	7/2 M
31122	BERO_DELAY_TIME_PLUS	A02, A06		S1,R1	
s	BERO-Verzögerungszeit Plus	DOUBLE		NEW CONF	
-					
-	2	0.000110, 0.000110	-	-	7/2 M

31123	BERO_DELAY_TIME_MINUS	A02, A06	S1,R1
s	BERO-Verzögerungszeit Minus	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.000078, 0.000078	- - 7/2 M
31200	SCALING_FACTOR_G70_G71	EXP, A01	G2
-	Faktor für die Umrechnung der Werte bei aktivem G70/G71	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	25.4	1.e-9 - 7/2 M
31600	TRACE_VDI_AX	EXP, N06	-
-	Trace-Spezifikation für axiale Vdi-Signale	BOOLEAN	POWER ON
NBUP			
-	-	FALSE	- - 2/2 M
32000	MAX_AX_VELO	A11, A04	M3,TE1,TE3,W6,Z3,H1,K3,M1,P2,A3,B2,G2,H2,S1,V1,W1
mm/min, Umdr/min	maximale Achsgeschwindigkeit	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	(10000./3000), (10000./3000)...	(0./0.) (1.e300/1.e300) 7/2 M
32010	JOG_VELO_RAPID	A11, A04, -	H1
mm/min, Umdr/min	Konventioneller Eilgang	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	(10000./100), (10000./100), (10000./100)...	(0./0.) (1.e300/1.e300) 7/2 M
32020	JOG_VELO	A11, A04, -	H1
mm/min, Umdr/min	Konventionelle Achsgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	(2000./30), (2000./30), (2000./30)...	(0./0.) (1.e300/1.e300) 7/2 M
32040	JOG_REV_VELO_RAPID	A11, A04	H1,P2,R2,T1,V1,Z1
mm/Umdr	Umdrehungsvorschub bei JOG mit Eilgangsüberlagerung	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5, 2.5...	- - 7/2 M
32050	JOG_REV_VELO	A11, A04	H1,P2,R2,T1,V1,Z1
mm/Umdr	Umdrehungsvorschub bei JOG	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5, 0.5...	- - 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

32060	POS_AX_VELO	A12, A04	H1,P2,K1,V1,2.4.6.2			
mm/min, Umdr/ min	Löschstellung für Positionierachsgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	(10000./30), (10000./30), (10000./30)...	(0./ 0.)	(1.e300/ 1.e300)	7/2	M
32070	CORR_VELO	A04	2.4.6.2			
%	Achsgeschwindigkeit für Überlagerung	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	50.0	-	-	7/2	M
32074	FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED	A01	K5,K2,2.4.6.2			
-	Frame oder HL-Korrektur sind unzulässig	DWORD	POWER ON			
CTEQ						
-	-	0	0	0xFFFF	7/2	M
32075	MAPPED_FRAME	A01	-			
-	Mapping eines axialen Frames	STRING	POWER ON			
-						
-	-	NO_AXIS	-	-	7/2	M
32080	HANDWH_MAX_INCR_SIZE	A05, A10	H1			
mm, Grad	Begrenzung des angewählten Inkrements	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	0.0	-	-	7/2	M
32082	HANDWH_MAX_INCR_VELO_SIZE	A05, A10, A04	-			
mm/min, Umdr/ min	Begrenzung für Geschwindigkeitsüberlagerung	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	(500.0/1.0), (500.0/1.0), (500.0/1.0)...	(0./ 0.)	(1.e300/ 1.e300)	7/2	M
32084	HANDWH_STOP_COND	EXP, A10	H1			
-	Verhalten Handradverfahren	DWORD	RESET			
CTEQ						
-	-	0xFF	0	0x7FF	7/2	M
32090	HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR	A10, A04	H1			
-	Verhältnis JOG-Geschwindigkeit zu Handradgeschwindigkeit (DRF)	DOUBLE	RESET			
CTEQ						
-	-	0.5	-	-	7/2	M
32100	AX_MOTION_DIR	A07, A03, A11, -	G1,TE3,G2			
-	Verfahrrichtung (nicht Regelsinn)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	-1	1	7/2	M

32110	ENC_FEEDBACK_POL			A07, A02, A11	G2	
-	Vorzeichen Istwert (Regelsinn)			DWORD	POWER ON	
-						
-	2	1, 1	-1	1	7/2	M

32200	POSCTRL_GAIN			A07, A11	G1,TE1,TE9,K3,S3,A2,A3,D1, G2,S1,V1	
1000/min	KV-Faktor			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	16.66666667, 16.66666667, 16.66666667, 16.66666667, 16.66666667...	0	2000.	7/2	M

32210	POSCTRL_INTEGR_TIME			A07	G2	
s	Nachstellzeit Lageregler			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0	0	10000.0	7/2	M

32220	POSCTRL_INTEGR_ENABLE			A07	G2	
-	Aktivierung Integral-Anteil Lageregler			BOOLEAN	POWER ON	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M

32230	POSCTRL_CONFIG			A07	TE1	
-	Konfiguration Lageregler-Struktur			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	0	0	17	7/2	M

32250	RATED_OUTVAL			A01, A11	A3,D1,G2	
%	Nennausgangsspannung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	1	0.0	0.0	200	7/2	M

32260	RATED_VELO			A01, A11	A3,D1,G2	
Umdr/min	Motorenndrehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	1	3000.0	-	-	7/2	M

32300	MAX_AX_ACCEL			A11, A04, -	M3,TE6,Z3,H1,K3,M1,A3,B1, B2,K1,V1,2.4	
m/s ² , Umdr/s ²	maximale Achsbeschleunigung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	5	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	1.0e-6	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

32301	JOG_MAX_ACCEL	A11, A04, -	-			
m/s ² , Umdr/s ²	Maximale Beschleunigung im JOG-Betrieb	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	0.0	-	-	0/0	S
32310	MAX_ACCEL_OVL_FACTOR	A04	B1			
-	Überlastfaktor für axiale Geschwindigkeitssprünge	DOUBLE	NEW CONF			
CTEQ						
-	5	1.2, 1.2, 1.2, 1.2, 1.2	-	-	7/7	U
32320	DYN_LIMIT_RESET_MASK	A05, A06, A10, A04	-			
-	Resetverhalten von Dynamikbegrenzungen	DWORD	RESET			
CTEQ						
-	-	0	0	0x03	7/2	M
32400	AX_JERK_ENABLE	A07, A04, -	B2			
-	Axiale Ruckbegrenzung	BOOLEAN	NEW CONF			
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
32402	AX_JERK_MODE	A07, A04	B2,G2,B3			
-	Filtertyp für axiale Ruckbegrenzung	BYTE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	1	1	3	7/2	M
32410	AX_JERK_TIME	A07, A04	G1,TE1,S3,B2,G2			
s	Zeitkonstante für den axialen Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF			
-	-	0.001	-	-	7/2	M
32412	AX_JERK_FREQ	A07, A04	-			
-	Sperrfrequenz axialer Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF			
-	-	10.0	-	-	7/2	M
32414	AX_JERK_DAMP	A07, A04	-			
-	Dämpfung axialer Ruckfilter	DOUBLE	NEW CONF			
-	-	0.0	-	-	7/2	M
32415	EQUIV_CPREC_TIME	A07, A04	\$MA_AX_JERK_TIME, \$MC_CPREC_WITH_FFW			
s	Zeitkonstante für die programmierbare Konturgenauigkeit	DOUBLE	NEW CONF			
-	-	0	-	-	7/2	M

32420	JOG_AND_POS_JERK_ENABLE	A04	G1,H1,P2,S3,B2
-	Grundeinstellung der axialen Ruckbegrenzung	BOOLEAN	RESET
CTEQ			
-	-	FALSE	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
32430	JOG_AND_POS_MAX_JERK	A04	G1,P2,S3,B2
m/s ³ , Umdr/s ³	Axialer Ruck	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0, 1000.0...	1.e-9
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
32431	MAX_AX_JERK	A04	B1,B2
m/s ³ , Umdr/s ³	maximaler axialer Ruck bei Bahnbewegung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6...	1.e-9
-	-	-	-
-	-	-	3/3
-	-	-	I
32432	PATH_TRANS_JERK_LIM	A04	B1,B2
m/s ³ , Umdr/s ³	maximaler axialer Ruck am Satzübergang im Bahnsteuerbetrieb	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	5	1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6, 1.e6...	-
-	-	-	-
-	-	-	3/3
-	-	-	I
32433	SOFT_ACCEL_FACTOR	A04, -	TE9,B1,B2
-	Skalierung der Beschleunigungsbegrenzung bei SOFT	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	1., 1., 1., 1., 1.	1e-9
-	-	-	-
-	-	-	3/3
-	-	-	I
32434	G00_ACCEL_FACTOR	A04, -	TE9,B1,B2
-	Skalierung der Beschleunigungsbegrenzung bei G00.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.	1e-9
-	-	-	-
-	-	-	3/3
-	-	-	I
32435	G00_JERK_FACTOR	A04	B1,B2
-	Skalierung der Ruckbegrenzung bei G00.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.	1e-9
-	-	-	-
-	-	-	3/3
-	-	-	I
32436	JOG_MAX_JERK	A04	-
m/s ³ , Umdr/s ³	Maximaler axialer Ruck bei JOG-Bewegung	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.0	-
-	-	-	-
-	-	-	0/0
-	-	-	S

1.3 NC-Maschinendaten

32437	AX_JERK_VELO	A04	B1
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitsschwelle für lineare Ruckanpassung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	3000, 3000, 3000, 3000, 3000...	-
			3/3
			I
32438	AX_JERK_VELO1	A04	B1
mm/min, Umdr/min	Geschwindigkeitsschwelle für lineare Ruckanpassung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	6000, 6000, 6000, 6000, 6000...	-
			3/3
			I
32439	MAX_AX_JERK_FACTOR	A04	B1
-	Faktor für Ruckanpassung bei großen Geschwindigkeiten	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	5	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	1.0
			-
			3/3
			I
32440	LOOKAH_FREQUENCY	EXP, A04	B1
-	Glättungsfrequenz bei Look Ahead.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	10.	-
			7/2
			M
32450	BACKLASH	A09	K3,G2
mm, Grad	Umkehrlose	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	-
			7/2
			I
32452	BACKLASH_FACTOR	A09	K3,G2,S1,V1
-	Bewertungsfaktor für Umkehrlose	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	0.01
			100.0
			7/2
			I
32456	BACKLASH_DYN	A09	-
mm, Grad	Kompensationswert dynamische Losekompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	-
			7/2
			I
32457	BACKLASH_DYN_MAX_VELO	A09	-
%	Begrenzung dynamische Losekompensationwertänderung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	-
			7/2
			I
32490	FRICT_COMP_MODE	A09	K3
-	Art der Reibkompensation	BYTE	POWER ON
-			
-	1	1	0
			2
			7/2
			M

32500	FRICT_COMP_ENABLE		A09	K3,G2
-	Reibkompensation aktiv		BOOLEAN	NEW CONF
-				
-		FALSE	-	-
-				7/2 M
32510	FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE		EXP, A09	K3
-	Adaption Reibkompensation aktiv		BOOLEAN	NEW CONF
-				
-	1	FALSE	-	-
-				7/2 M
32520	FRICT_COMP_CONST_MAX		EXP, A09	K3
mm/min, Umdr/min	Maximaler Reibkompensationswert		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.0	-	-
-				7/2 M
32530	FRICT_COMP_CONST_MIN		EXP, A09	K3
mm/min, Umdr/min	Minimaler Reibkompensationswert		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.0	-	-
-				7/2 M
32540	FRICT_COMP_TIME		EXP, A09	K3
s	Reibkompensations-Zeitkonstante		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.015	-	-
-				7/2 M
32550	FRICT_COMP_ACCEL1		EXP, A09	K3
m/s ² , Umdr/s ²	Adaptions-Beschleunigungswert 1		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.0	-	-
-				7/2 M
32560	FRICT_COMP_ACCEL2		EXP, A09	K3
m/s ² , Umdr/s ²	Adaptions-Beschleunigungswert 2		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.0	-	-
-				7/2 M
32570	FRICT_COMP_ACCEL3		EXP, A09	K3
m/s ² , Umdr/s ²	Adaptions-Beschleunigungswert 3		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.0	-	-
-				7/2 M
32580	FRICT_COMP_INC_FACTOR		A09	K3
%	Gewichtung für Reibkompensationswert bei kurzen Verfahrbew.		DOUBLE	NEW CONF
-				
-	1	0.0	0	100.0
-				7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

32610	VELO_FFW_WEIGHT			A07, A09	G1,TE1,K3,S3,A3,G2,S1,V1
-	Vorsteuerfaktor für Geschwindigkeits-/Drehzahlvorsteuerung			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	-	-	7/2 M
32620	FFW_MODE			A07, A09	G1,K3,S3,G2,S1
-	Vorsteuerungsart			BYTE	RESET
-					
-	-	3	0	4	7/2 M
32630	FFW_ACTIVATION_MODE			A07, A09	K3,G2
-	Vorsteuerung aktivieren von Programm			BYTE	RESET
CTEQ					
-	-	1	0	2	7/2 M
32640	STIFFNESS_CONTROL_ENABLE			A01, A07	TE3,G2
-	Dynamische Steifigkeits-Regelung			BOOLEAN	NEW CONF
CTEQ					
-	1	FALSE	-	-	7/2 M
32642	STIFFNESS_CONTROL_CONFIG			A01, A07	-
-	Konfiguration der dynamischen Steifigkeits-Regelung (DSC)			BYTE	NEW CONF
CTEQ					
-	1	0	0	1	7/2 M
32644	STIFFNESS_DELAY_TIME			A01, A07	-
s	dynamische Steifigkeits-Regelung: Verzögerung			DOUBLE	POWER ON
CTEQ					
-	1	0.0	-0.02	0.02	7/2 M
32648	SPLINES_CONTROL_CONFIG			A01, A07	-
-	Aktivierung der Splinesvorsteuerung			BOOLEAN	POWER ON
-					
-	-	FALSE	-	-	0/0 S
32650	AX_INERTIA			EXP, A07, A09	G1,K3,S3,G2
kgm ²	Trägheit für Drehmomentvorsteuerung			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	-	0.0	-	-	7/2 M
32652	AX_MASS			EXP, A07, A09	-
kg	Achsmasse für Drehmomentvorsteuerung			DOUBLE	NEW CONF
-					
-	-	0.0	-	-	7/2 M

32700	ENC_COMP_ENABLE	A09	K3
-	Geber-/Spindelfehler-Kompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	2	FALSE, FALSE	- - 7/2 M
32710	CEC_ENABLE	A09	K3
-	Freigabe der Durchhangkompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	FALSE	- - 7/2 M
32711	CEC_SCALING_SYSTEM_METRIC	A09	K3,G2
-	Maßsystem der Durchhangkompensation	BOOLEAN	NEW CONF
-			
-	-	TRUE	- - 7/2 M
32720	CEC_MAX_SUM	A09	K3
mm, Grad	Maximaler Kompensationswert bei Durchhangkompensation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0 0	10.0 7/2 M
32730	CEC_MAX_VELO	EXP, A09, A04	K3
%	Geschwindigkeitsänderung bei CEC	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	10.0 0	100.0 7/2 M
32750	TEMP_COMP_TYPE	A09	K3,W1
-	Temperaturkompensationstyp	BYTE	POWER ON
CTEQ			
-	-	0 0	7 7/2 M
32760	COMP_ADD_VELO_FACTOR	EXP, A09, A04	K3
-	Geschwindigkeitsüberhöhung durch Kompensation	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.01 0.	0.10 7/2 M
32800	EQUIV_CURRCTRL_TIME	EXP, A07, A09	G1,K3,S3,A2,A3,G2,S1,V1
s	Ersatzzeitkonstante Stromregelkreis für Vorsteuerung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	6	0.0005, 0.0005, 0.0005, 0.0005, 0.0005, 0.0005	- - 7/2 M
32810	EQUIV_SPEEDCTRL_TIME	A07, A09	G1,K3,S3,A2,A3,G2,S1,V1
s	Ersatzzeitkonstante Drehzahlregelkreis für Vorsteuerung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	6	0.003, 0.003, 0.003, 0.003, 0.003...	- - 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

32900	DYN_MATCH_ENABLE			A07	G21,S3,G2		
-	Dynamikanpassung			BOOLEAN	NEW CONF		
CTEQ							
-	-	FALSE	-	-	7/2	M	
32910	DYN_MATCH_TIME			A07	G1,K3,S3,A2,A3,G2,S1,V1		
s	Zeitkonstante der Dynamikanpassung			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M	
32920	AC_FILTER_TIME			A10	-		
s	Glättungsfilter-Zeitkonstante für Adaptive-Control			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	-	0.0	-	-	7/2	M	
32930	POSCTRL_OUT_FILTER_ENABLE			A07	G2		
-	Aktivieren des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang			BOOLEAN	NEW CONF		
CTEQ							
-	-	FALSE	-	-	7/2	M	
32940	POSCTRL_OUT_FILTER_TIME			A07	G2		
s	Zeitkonstante des Tiefpassfilters am Lagereglerausgang			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	-	0.0	-	-	7/2	M	
32990	POSCTRL_DESVAL_DELAY_INFO			EXP, A01, A07	B3		
s	aktuelle Lagesollwertverzögerung			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/RO	S	
33000	FIPO_TYPE			EXP, A07	G1,G3,S3,G2		
-	Feininterpolatortyp			BYTE	POWER ON		
CTEQ							
-	-	2	1	3	7/2	M	
33050	LUBRICATION_DIST			A03, A10	A2,Z1		
mm, Grad	Verfahrstrecke für Schmierung von PLC			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	-	1.0e8	-	-	7/2	I	
33060	MAINTENANCE_DATA			A10	W6,2.4,6.2		
-	Konfiguration der Aufzeichnung von Wartungsdaten			DWORD	RESET		
-							
-	-	1	-	-	7/2	M	

33100	COMPRESS_POS_TOL	A10	F2,B1,K1
mm, Grad	Maximale Abweichung bei Kompression	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.1	1.e-9
-	-	-	7/7
			I
33120	PATH_TRANS_POS_TOL	A10	K1,PGA
mm, Grad	Maximale Abweichung beim Überschleifen mit G645	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.005	1.e-9
-	-	-	7/7
			U
34000	REFP_CAM_IS_ACTIVE	A03, A11	G1,R1
-	Achse mit Referenzpunktnocken	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	TRUE	-
-	-	-	7/2
			M
34010	REFP_CAM_DIR_IS_MINUS	A03, A11	G1,R1
-	Referenzpunktfahren in Minusrichtung	BOOLEAN	RESET
-			
-	-	FALSE	-
-	-	-	7/2
			M
34020	REFP_VELO_SEARCH_CAM	A03, A11, A04	G1,R1
mm/min, Umdr/min	Referenzpunktfahrgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET
-			
-	-	(5000.0/100.0), (5000.0/100.0)...	(0./ 0.)
-	-	-	(1.e300/ 1.e300)
-	-	-	7/2
			M
34030	REFP_MAX_CAM_DIST	A03, A11	G1,R1
mm, Grad	Maximale Wegstrecke zum Referenznocken	DOUBLE	RESET
-			
-	-	10000.0	-
-	-	-	7/2
			M
34040	REFP_VELO_SEARCH_MARKER	A03, A11, A04	G1,R1,S1
mm/min, Umdr/min	Abschaltgeschwindigkeit	DOUBLE	RESET
-			
-	2	(300.0/ 300.0)/(10.0/ 10.0)...	(0./ 0.)
-	-	-	(1.e300/ 1.e300)
-	-	-	7/2
			M
34050	REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE	A03, A11	G1,R1
-	Richtungsumkehr auf Referenznocken	BOOLEAN	RESET
-			
-	2	FALSE, FALSE	-
-	-	-	7/2
			M
34060	REFP_MAX_MARKER_DIST	A03, A11	G1,R1,S1
mm, Grad	maximale Wegstrecke zur Referenzmarke	DOUBLE	RESET
-			
-	2	(20.0/ 20.0)/(720.0/ 720.0)...	(0./ 0.)
-	-	-	(1.e300/ 1.e300)
-	-	-	7/2
			M

1.3 NC-Maschinendaten

34070	REFP_VELO_POS			A03, A11, A04	G1,R1	
mm/min, Umdr/ min	Referenzpunkteinfahrgeschwindigkeit			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	(10000.0/ 20.0), (10000.0/ 20.0)...	(0./ 0.)	(1.e300/ 1.e300)	7/2	M
34080	REFP_MOVE_DIST			A03, A11	G1,R1,S1,S3,G2	
mm, Grad	Referenzpunktabstand			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	2	-2.0, -2.0	-1e15	1e15	7/2	I
34090	REFP_MOVE_DIST_CORR			A03, A02, A08, A11	G1,R1,S1,S3,G2	
mm, Grad	Referenzpunktverschiebung/Absolutverschiebung			DOUBLE	NEW CONF	
-, -						
-	2	0.0, 0.0	-1e12	1e12	7/2	I
34092	REFP_CAM_SHIFT			A03, A11	G1,R1	
mm, Grad	elektronische Nockenverschiebung für inkrementelle Messsysteme			DOUBLE	RESET	
-						
-	2	0.0, 0.0	-	-	7/2	I
34093	REFP_CAM_MARKER_DIST			A03, A11	R1	
mm, Grad	Abstand Referenznocken/Referenzmarke			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	0.0, 0.0	-	-	7/RO	I
34100	REFP_SET_POS			A03, A11	G1,S3,G2,R1,S1	
mm, Grad	Referenzpunkt bei inkrementellen System			DOUBLE	RESET	
-						
-	4	0., 0., 0., 0.	-45000000	45000000	7/2	I
34102	REFP_SYNC_ENCS			A03, A02	R1,Z1	
-	Messsystemabgleich			BYTE	RESET	
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
34104	REFP_PERMITTED_IN_FOLLOWUP			A03, A02	R1	
-	Freigabe Referenzieren im Nachführbetrieb			BOOLEAN	RESET	
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
34110	REFP_CYCLE_NR			A03	G1,TE3,D1,R1,Z1	
-	Achsreihenfolge beim kanalspezifischen Referieren			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	-1	31	7/2	M

34200	ENC_REFP_MODE		A03, A02	G1,R1,S1		
-	Referenzier-Modus		BYTE	POWER ON		
-						
-	2	1, 1	0	8	7/2	M
34210	ENC_REFP_STATE		A07, A03, A02	R1		
-	Justagestatus des Absolutwertgebers		BYTE	SOFORT		
-						
-	2	0, 0	0	3	7/4	I
34220	ENC_ABS_TURNS_MODULO		A03, A02	R1		
-	Modulobereich bei rotatorischem Absolutwertgeber		DWORD	POWER ON		
-						
-	2	4096, 4096	1	100000	7/2	M
34230	ENC_SERIAL_NUMBER		A02	R1		
-	Geber-Seriennummer		DWORD	POWER ON		
-						
-	2	0, 0	-	-	7/2	I
34300	ENC_REFP_MARKER_DIST		A03, A02	R1		
mm, Grad	Grundabstand der Referenzmarken bei abstandscodierten Gebern		DOUBLE	POWER ON		
-						
-	2	10.0, 10.0	-	-	7/2	M
34310	ENC_MARKER_INC		A03, A02	R1		
mm, Grad	Differenzabstand zweier Referenzmarken bei abstandsk. Maßstäben		DOUBLE	RESET		
-						
-	2	0.02, 0.02	-	-	7/2	M
34320	ENC_INVERS		A03, A02	G2,R1		
-	Längenmesssystem ist gegensinnig zur Achsbewegung		BOOLEAN	RESET		
-						
-	2	FALSE, FALSE	-	-	7/2	M
34330	REFP_STOP_AT_ABS_MARKER		A03	G1,R1		
-	Abstandscodiertes Längenmesssystem ohne Zielpunkt		BOOLEAN	RESET		
-						
-	2	TRUE, TRUE	-	-	7/2	M
34800	WAIT_ENC_VALID		A01	-		
-	Parametrierung für Teileprogrammbefehl WAITENC		DWORD	POWER ON		
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

34990	ENC_ACTVAL_SMOOTH_TIME	A02	V1
s	Glättungszeitkonstante für Istwerte.	DOUBLE	RESET
-			
-	2	0.0, 0.0	0.0
		0.5	7/2
			I
35000	SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX	A01, A06, A11	M1,S3,K2,S1
-	Zuordnung Spindel zu Maschinenachse	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0
		20	7/2
			M
35010	GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE	A06, A11	P3 pl,P3 sl,S1
-	Getriebestufenwechsel parametrieren	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	0x00	0
		0x2B	7/2
			M
35012	GEAR_STEP_CHANGE_POSITION	A06, A11	S1
mm, Grad	Getriebestufenwechselposition	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
			-
			7/2
			M
35014	GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE	A01, A06, A11	-
-	Getriebestufe für den Achsbetrieb bei M70	DWORD	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0	0
		5	7/2
			M
35020	SPIND_DEFAULT_MODE	A06, A10	S1
-	Spindelgrundstellung	BYTE	RESET
CTEQ			
-	-	0	0
		3	7/2
			M
35030	SPIND_DEFAULT_ACT_MASK	A06, A10	S1
-	Wirkungszeitpunkt der Spindel-Grundstellung	BYTE	RESET
CTEQ			
-	-	0x00	0
		0x03	7/2
			M
35032	SPIND_FUNC_RESET_MODE	A06, A10	-
-	Reset-Verhalten einzelner Spindelfunktionen	DWORD	POWER ON
CTEQ			
-	-	0x00	0
		0x01	7/2
			M
35035	SPIND_FUNCTION_MASK	A06, A10	K1,S1
-	Spindelfunktionen	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	0x510	-
			-
			7/2
			M

35040	SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET		A06, A10	S1,Z1,2.7	
-	Eigener Spindel-RESET		BYTE	POWER ON	
CTEQ					
-	-	0	0	2	7/2 M

35090	NUM_GEAR_STEPS		A06, A10	S1	
-	Anzahl Getriebestufen		DWORD	RESET	
CTEQ					
-	-	5	1	5	2/2 M

35092	NUM_GEAR_STEPS2		A06, A10	S1	
-	Anzahl Getriebestufen des 2. Getriebestufendatensatzes		DWORD	RESET	
CTEQ					
-	-	5	1	5	2/2 M

35100	SPIND_VELO_LIMIT		A06, A11, A04	TE3,G2,S1,V1,Z1	
Umdr/min	Maximale Spindeldrehzahl		DOUBLE	RESET	
CTEQ					
-	-	10000.0	1.0e-6	-	7/2 M

35110	GEAR_STEP_MAX_VELO		A06, A11, A04	A3,S1	
Umdr/min	Maximaldrehzahl für Getriebestufenwechsel		DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ					
-	6	500., 500., 1000., 2000., 4000., 8000.	-	-	7/2 M

35112	GEAR_STEP_MAX_VELO2		A06, A11, A04	S1	
Umdr/min	2. Datensatz: Maximaldrehzahl für Getriebestufenwechsel		DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ					
-	6	500., 500., 1000., 2000., 4000., 8000.	-	-	2/2 M

35120	GEAR_STEP_MIN_VELO		A06, A11, A04	S1	
Umdr/min	Minimaldrehzahl für Getriebestufenwechsel		DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ					
-	6	50., 50., 400., 800., 1500., 3000.	-	-	7/2 M

35122	GEAR_STEP_MIN_VELO2		A06, A11, A04	S1	
Umdr/min	2. Datensatz: Minimaldrehzahl für Getriebestufenwechsel		DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ					
-	6	50., 50., 400., 800., 1500., 3000.	-	-	2/2 M

35130	GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT		A06, A11, A04	A2,S1,V1	
Umdr/min	Maximaldrehzahl der Getriebestufe		DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ					
-	6	500., 500., 1000., 2000., 4000., 8000.	1.0e-6	-	7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

35135	GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT	A06, A11, A04			S1	
Umdr/min	Maximaldrehzahl der Getriebestufe bei Lageregelung	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	6	0., 0., 0., 0., 0., 0.	0	-	7/2	M
35140	GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT	A06, A11, A04			S1,V1	
Umdr/min	Minimaldrehzahl der Getriebestufe	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	6	5., 5., 10., 20., 40., 80.	-	-	7/2	M
35150	SPIND_DES_VELO_TOL	A03, A05, A06, A10, A04			R1,S1,Z1	
-	Spindeldrehzahltoleranz	DOUBLE			RESET	
CTEQ						
-	-	0.1	0.0	1.0	7/2	M
35160	SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT	A06, A04			A3,S1,V1,Z1	
Umdr/min	Spindeldrehzahlbegrenzung von PLC	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	-	1000.0	1.0e-6	-	7/2	M
35200	GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL	A06, A11, A04, -			S1	
Umdr/s ²	Beschleunigung im Drehzahlsteuerbetrieb	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-7	-	7/2	M
35210	GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL	A06, A11, A04, -			S1	
Umdr/s ²	Beschleunigung im Lageregelbetrieb	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-7	-	7/2	M
35212	GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2	A06, A11, A04, -			S1	
Umdr/s ²	2.Datensatz: Beschleunigung im Lageregelbetrieb	DOUBLE			NEW CONF	
CTEQ						
-	6	30.0, 30.0, 25.0, 20.0, 15.0, 10.0	1.0e-3	-	2/2	M
35220	ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT	A06, A04			S1,S3,B2	
-	Drehzahl für reduzierte Beschleunigung	DOUBLE			RESET	
CTEQ						
-	-	1.0	0.0	1.0	7/2	M

35230	ACCEL_REDUCTION_FACTOR			A06, A04	S1,S3,B2	
-	Reduzierte Beschleunigung			DOUBLE	RESET	
CTEQ						
-	-	0.0	0.0	0.95	7/2	M
35240	ACCEL_TYPE_DRIVE			A04	B1,B2	
-	Beschleunigungskennlinie DRIVE für Achsen Ein/Aus			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
35242	ACCEL_REDUCTION_TYPE			A04	B1,B2	
-	Art der Beschleunigungsreduktion			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	1	0	2	7/2	M
35300	SPIND_POSCTRL_VELO			A06, A04	P3 pl,P3 sl,R1,S1	
Umdr/min	Lageregeleinschalt Drehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0, 500.0	-	-	7/2	M
35310	SPIND_POSIT_DELAY_TIME			A06, A04	S1	
s	Positionierverzögerungszeit			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	0.0, 0.05, 0.1, 0.2, 0.4, 0.8	-	-	7/2	M
35350	SPIND_POSITIONING_DIR			A06	S1	
-	Drehrichtung beim Positionieren			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	3	3	4	7/2	M
35400	SPIND_OSCILL_DES_VELO			A06, A04	P3 pl,P3 sl,S1	
Umdr/min	Pendeldrehzahl			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	500.0	-	-	7/2	M
35410	SPIND_OSCILL_ACCEL			A06, A04, -	S1,Z1	
Umdr/s ²	Beschleunigung beim Pendeln			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	16.0	1.0e-7	-	7/2	M
35430	SPIND_OSCILL_START_DIR			A06	S1	
-	Startrichtung beim Pendeln			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	0	0	4	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

35440	SPIND_OSCILL_TIME_CW			A06	S1,Z1	
s	Pendelzeit für M3-Richtung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	1.0	-	-	7/2	M
35450	SPIND_OSCILL_TIME_CCW			A06	S1,Z1	
s	Pendelzeit für M4-Richtung			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	-	0.5	-	-	7/2	M
35500	SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START			A03, A06, A10	S1,Z1	
-	Vorschubfreigabe bei Spindel im Sollbereich			BYTE	RESET	
CTEQ						
-	-	1	0	2	7/2	M
35510	SPIND_STOPPED_AT_IPO_START			A03, A06, A10	S1	
-	Vorschubfreigabe bei Spindel steht			BOOLEAN	RESET	
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
35550	DRILL_VELO_LIMIT			A06, A11, A04	-	
Umdr/min	Maximaldrehzahlen für das Gewindebohren			DOUBLE	NEW CONF	
CTEQ						
-	6	10000., 10000., 10000., 10000., 10000., 10000.	0.1	-	7/2	M
35590	PARAMSET_CHANGE_ENABLE			EXP, A05	TE3,A2,S1,Z1	
-	Parametersatzwechsel möglich			BYTE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	0	0	2	7/2	M
36000	STOP_LIMIT_COARSE			A05	TE1,A3,B1,G2,S1,Z1	
mm, Grad	Genauhalt grob			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04, 0.04...	-	-	7/2	M
36010	STOP_LIMIT_FINE			A05	TE1,A3,B1,D1,G2,S1,Z1	
mm, Grad	Genauhalt fein			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01, 0.01...	-	-	7/2	M
36012	STOP_LIMIT_FACTOR			A05	G1,A3,B1,G2,S1,Z1	
-	Faktor Genauhalt grob/fein und Stillstand			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	6	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0	0.001	1000.0	7/2	M

36020	POSITIONING_TIME	A05	TE1,A3,B1,G2
s	Verzögerungszeit Genauhalt fein	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36030	STANDSTILL_POS_TOL	A05	G1,A3,D1,G2
mm, Grad	Stillstandstoleranz	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2, 0.2...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36040	STANDSTILL_DELAY_TIME	A05	TE1,A3,F1,G2
s	Verzögerungszeit Stillstandsüberwachung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.4	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36042	FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME	A05	F1
s	Verzögerungszeit Stillstandsüberw. bei akt. Momenten-/ Kraftbegr.	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.4	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36050	CLAMP_POS_TOL	A05	A3,D1,Z1
mm, Grad	Klemmungstoleranz	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.5	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36052	STOP_ON_CLAMPING	A10	A3
-	Sonderfunktionen bei geklemmter Achse	BYTE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0	0
-	-	-	0x07
-	-	-	2/1
-	-	-	M
36060	STANDSTILL_VELO_TOL	A05, A04	TE1,A2,A3,D1,Z1
mm/min, Umdr/ min	Schwellgeschwindigkeit/Drehzahl "Achse/Spindel steht"	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	(5.0/ 1.0), (5.0/ 1.0), (5.0/ 1.0)...	(0./ 0.)
-	-	-	(1.e300/ 1.e300)
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36100	POS_LIMIT_MINUS	A03, A05, A11, -	TE1,R2,T1,A3,Z1
mm, Grad	1. Softwareendschalter minus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	-1.0e8	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M
36110	POS_LIMIT_PLUS	A03, A05, A11, -	TE1,R2,T1,G2,A3,Z1
mm, Grad	1. Softwareendschalter plus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	1.0e8	-
-	-	-	-
-	-	-	7/2
-	-	-	M

1.3 NC-Maschinendaten

36120	POS_LIMIT_MINUS2	A03, A05, -	TE1,A3,Z1
mm, Grad	2. Softwareendschalter minus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	-1.0e8	-
			7/2 M
36130	POS_LIMIT_PLUS2	A03, A05, -	TE1,A3,Z1
mm, Grad	2. Softwareendschalter plus	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	1.0e8	-
			7/2 M
36200	AX_VELO_LIMIT	A05, A11, A04	TE3,A3,G2,S1,V1
mm/min, Umdr/ min	Schwellwert für Geschwindigkeitsüberwachung	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	6	...	(0./ 0.)
			(1.e300/ 1.e300) 7/2 M
36210	CTRLOUT_LIMIT	EXP, A05	A3,D1,G2
%	Maximaler Drehzahlsollwert	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	1	110.0	0
			200 7/2 M
36220	CTRLOUT_LIMIT_TIME	EXP, A05	A3
s	Verzögerungszeit für Drehzahlsollwertüberwachung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	1	0.0	-
			7/2 M
36300	ENC_FREQ_LIMIT	EXP, A02, A05, A06	A3,D1,R1,Z1
-	Gebergrenzfrequenz	DOUBLE	POWER ON
-			
-	2	3.0e5, 3.0e5	-
			7/2 M
36302	ENC_FREQ_LIMIT_LOW	EXP, A02, A05, A06	A3,R1,S1,Z1
%	Gebergrenzfrequenz für Geber-Neusynchronisation	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	99.9, 99.9	0
			100 7/2 M
36310	ENC_ZERO_MONITORING	EXP, A02, A05	A3,R1
-	Nullmarkenüberwachung	DWORD	NEW CONF
-			
-	2	0, 0	-
			7/2 M
36312	ENC_ABS_ZEROMON_WARNING	EXP, A02, A05	A3
-	Nullmarkenüberwachung Warnschwelle	DWORD	NEW CONF
-			
-	2	10, 10	-
			7/2 M

36314	ENC_ABS_ZEROMON_INITIAL			EXP, A02, A05	A3	
-	Warnschwelle beim Absolutgeber-Einschalten			DWORD	NEW CONF	
-						
-	2	1000, 1000	-	-	7/2	M
36400	CONTOUR_TOL			A05, A11	A3,D1,G2	
mm, Grad	Toleranzband Konturüberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-	-	7/2	M
36500	ENC_CHANGE_TOL			A02, A05	G1,K6,K3,A3,D1,G2,Z1	
mm, Grad	Toleranz bei Lageistwertumschaltung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.1	-	-	7/2	M
36510	ENC_DIFF_TOL			A02, A05	A3,G2	
mm, Grad	Toleranz Messsystem-Gleichlauf			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.0	-	-	7/2	M
36520	DES_VELO_LIMIT			A02, A05	-	
%	Schwellwert Sollgeschwindigkeitsüberwachung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	125.0	-	-	7/2	M
36600	BRAKE_MODE_CHOICE			EXP, A05	A3,Z1	
-	Bremsverhalten bei Hardwareendschalter			BYTE	POWER ON	
CTEQ						
-	-	1	0	1	7/2	M
36610	AX_EMERGENCY_STOP_TIME			A05, -	TE3,K3,A2,A3,N2,Z1	
s	maximale Zeitdauer der Bremsrampe bei Fehlern			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.05	0.0	1.0e15	7/2	M
36620	SERVO_DISABLE_DELAY_TIME			A05, -	TE3,K3,A2,A3,N2,Z1	
s	Abschaltverzögerung Reglerfreigabe			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	-	0.1	0.0	1.0e15	7/2	M
36690	AXIS_DIAGNOSIS			EXP, A08	-	
-	Internes Datum für Testzwecke			DWORD	POWER ON	
NBUP						
-	-	0	-	-	0/0	S

1.3 NC-Maschinendaten

36700	DRIFT_ENABLE			EXP, A07, A09	G2		
-	Automatischer Driftabgleich			BOOLEAN	NEW CONF		
-							
-	-	FALSE	-	-	1/1	M	
36710	DRIFT_LIMIT			EXP, A07, A09	-		
%	Driftgrenzwert für automatischen Driftabgleich			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	1	0.0	0	1.e9	1/1	M	
36720	DRIFT_VALUE			EXP, A07, A09	-		
%	Driftgrundwert			DOUBLE	NEW CONF		
-							
-	1	0.0	-1e15	1e15	1/1	M	
36730	DRIVE_SIGNAL_TRACKING			A10	B3		
-	Erfassung zusätzlicher Antriebs-Istwerte			BYTE	POWER ON		
-							
-	-	0	0	4	7/2	M	
36750	AA_OFF_MODE			A10	2.4,5,3,6,2		
-	Wirkung der Wertzuweisung für axiale Überlag. bei Synchronakt.			BYTE	POWER ON		
CTEQ							
-	-	0	0	7	7/2	M	
36901	SAFE_FUNCTION_ENABLE			A05, -	FBSI		
-	Freigabe sicherer Funktionen			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	0x1FFFB	7/2	M	
36902	SAFE_IS_ROT_AX			A01, A05, A06, -	FBSI		
-	Rundachse			BOOLEAN	POWER ON		
-							
-	-	FALSE	-	-	7/2	M	
36903	SAFE_CAM_ENABLE			A05, -	-		
-	Funktionsfreigabe sichere Nockenspur			DWORD	POWER ON		
-							
-	-	0	0	0x3FFFFFFF	7/2	M	
36905	SAFE_MODULO_RANGE			A02, -	FBSI		
Grad	Modulowert Sichere Nocken			DOUBLE	POWER ON		
-							
-	-	0.0	0.0	737280.0	7/2	M	

36906	SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR	A01, A05, -		-		
-	SI Antriebszuordnung	BYTE		POWER ON		
-						
-	-	1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8...	1	31	7/2	M
36907	SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS	A01, A05, -		-		
-	PROFIsafe Adresse des Antriebs	DWORD		POWER ON		
-						
-	-	0	-	-	7/RO	S
36912	SAFE_ENC_INPUT_NR	A01, A02, A05, -		FBSI		
-	Istwertzuordnung: Eingang auf Antriebsmodul/Messkreiskarte	BYTE		POWER ON		
-						
-	-	1	1	3	7/2	M
36914	SAFE_SINGLE_ENC	A01, A02, A05, -		-		
-	SI Eingebersystem	BOOLEAN		POWER ON		
-						
-	-	TRUE	-	-	7/2	M
36916	SAFE_ENC_IS_LINEAR	A02, A05, -		FBSI		
-	Linearmaßstab	BOOLEAN		POWER ON		
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
36917	SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST	A02, A05, -		FBSI		
mm	Teilungsperiode Linearmaßstab	DOUBLE		POWER ON		
-						
-	-	0.01	0.00001	250	7/2	M
36918	SAFE_ENC_RESOL	A02, A05, -		FBSI		
-	Geberstriche pro Umdrehung	DWORD		POWER ON		
-						
-	-	2048	1	100000000	7/2	M
36919	SAFE_ENC_PULSE_SHIFT	A02, A05, -		-		
-	Schiebefaktor der Geber-Vervielfachung	BYTE		POWER ON		
-						
-	-	11	2	18	7/RO	S
36920	SAFE_ENC_GEAR_PITCH	A02, A05, -		FBSI		
mm	Spindelsteigung	DOUBLE		POWER ON		
-						
-	-	10.0	0.1	10000.	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

36921	SAFE_ENC_GEAR_DENOM	A02, A05, -	FBSI
-	Nenner Getriebe Geber/Last	DWORD	POWER ON
-			
-	8	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1	1
		2147000000	7/2
			M
36922	SAFE_ENC_GEAR_NUMERA	A02, A05, -	FBSI
-	Zähler Getriebe Geber/Last	DWORD	POWER ON
-			
-	8	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1	1
		2147000000	7/2
			M
36923	SAFE_INFO_ENC_RESOL	A02, A05, -	-
mm, Grad	sichere Geberauflösung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
		-	7/RO
			S
36924	SAFE_ENC_NUM_BITS	A02, A05, -	-
-	Bitinformationen des redundanten Istwertes	DWORD	POWER ON
-			
-	4	16, 2, 16, 16	-16
		32	7/RO
			S
36925	SAFE_ENC_POLARITY	A02, A05, -	FBSI
-	Richtungsumkehr Istwert	DWORD	POWER ON
-			
-	-	1	-1
		1	7/2
			M
36927	SAFE_ENC_MOD_TYPE	A02, A05, -	-
-	Geberauswertungstyp	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1	-
		-	7/RO
			S
36928	SAFE_ENC_IDENT	A02, A05, -	-
-	Geberidentifikation	DWORD	POWER ON
-			
-	3	0, 0, 0	-
		-	7/RO
			S
36929	SAFE_ENC_CONF	A02, A05, -	-
-	Konfiguration des redundanten Istwertes	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
		-	7/RO
			S
36930	SAFE_STANDSTILL_TOL	A05, -	FBSI
mm, Grad	Stillstandstoleranz	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	1.	0.
		100.	7/2
			M

36931	SAFE_VELO_LIMIT			A05, A04, -	FBSI	
mm/min, Umdr/ min	Grenzwert für sichere Geschwindigkeit			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	4	2000., 2000., 2000., 2000.	-	-	7/2	M
36932	SAFE_VELO_OVR_FACTOR			A05, -	FBSI	
%	SG-Korrekturwerte			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	16	100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0, 100.0...	1.0	100.0	7/2	M
36933	SAFE_DES_VELO_LIMIT			A05, A04, -	FBSI	
%	SG-Sollgeschwindigkeitsbegrenzung			DOUBLE	RESET	
-						
-	-	0.0	0	100	7/2	M
36934	SAFE_POS_LIMIT_PLUS			A03, A05, -	FBSI	
mm, Grad	Oberer Grenzwert für sichere Endlage			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	100000., 100000.	-2147000	2147000	7/2	M
36935	SAFE_POS_LIMIT_MINUS			A03, A05, -	FBSI	
mm, Grad	Unterer Grenzwert für sichere Endlage			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	2	-100000., -100000.	-2147000	2147000	7/2	M
36936	SAFE_CAM_POS_PLUS			A03, A05, -	FBSI	
mm, Grad	Plusnocken-Position für sichere Nocken			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	30	10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10., 10....	-2147000	2147000	7/2	M
36937	SAFE_CAM_POS_MINUS			A03, A05, -	FBSI	
mm, Grad	Minusnocken-Position für sichere Nocken			DOUBLE	POWER ON	
-						
-	30	-10., -10., -10., -10., -10., -10., -10., -10., -10., -10....	-2147000	2147000	7/2	M
36938	SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN			A03, A05, -	FBSI	
-	Nockenspurzuordnung			DWORD	POWER ON	
-						
-	30	100, 101, 102, 103, 104, 105, 106, 107, 108, 109, 110, 111, 112...	100	414	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

36940	SAFE_CAM_TOL	A05, -	FBSI
mm, Grad	Toleranz für sichere Nocken	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0.001
		10	7/2
			M
36942	SAFE_POS_TOL	A05, -	FBSI
mm, Grad	Toleranz Istwertvergleich (kreuzweise)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0.001
		360	7/2
			M
36944	SAFE_REFP_POS_TOL	A05, -	FBSI
mm, Grad	Toleranz Istwertvergleich (referenzieren)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.01	0
		36	7/2
			M
36945	SAFE_VELO_X_FILTER_TIME	A05, -	FBSI
s	Filterzeit n < nx	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0	0
		0.1	7/2
			M
36946	SAFE_VELO_X	A05, -	FBSI
mm/min, Umdr/ min	Geschwindigkeitsgrenze n < nx	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(20./ 20)	(0./0.)
		(1000./1000.)	7/2
			M
36947	SAFE_VELO_X_HYSTERESIS	A05, -	FBSI
mm/min, Umdr/ min	Geschwindigkeitshysterese n < nx	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(10./10)	(0./0.)
		(500./500.)	7/2
			M
36948	SAFE_STOP_VELO_TOL	A05, -	FBSI
mm/min, Umdr/ min	Geschwindigkeitstoleranz für Sichere Überwachung auf Beschleunigung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(300./ 50.)	(0./ 0.)
		(120000./ 20000.)	7/2
			M
36949	SAFE_SLIP_VELO_TOL	A05, -	FBSI
mm/min, Umdr/ min	Geschwindigkeitstoleranz Schlupf	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(6./ 1.)	(0./ 0.)
		(1000./ 1000.)	7/2
			M
36950	SAFE_MODE_SWITCH_TIME	A05, -	FBSI
s	Toleranzzeit bei SGE-Umschaltung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.5	0
		10.	7/2
			M

36951	SAFE_VELO_SWITCH_DELAY	A05, -	FBSI
s	Verzögerungszeit Geschwindigkeits-Umschaltung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
-	-	600.	7/2
-	-		M
36952	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C	A05, -	FBSI
s	Übergangszeit STOP C auf sicheren Stillstand	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
-	-	600.	7/2
-	-		M
36953	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D	A05, -	FBSI
s	Übergangszeit STOP D auf sicheren Stillstand	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
-	-	600.	7/2
-	-		M
36954	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E	A05, -	FBSI
s	Übergangszeit STOP E auf sicheren Stillstand	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
-	-	600.	7/2
-	-		M
36955	SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F	A05, -	FBSI
s	Übergangszeit STOP F auf STOP B	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	0
-	-	600.	7/2
-	-		M
36956	SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY	A05, -	FBSI
s	Verzögerungszeit Impulslöschung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
-	-	600.	7/2
-	-		M
36957	SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME	A05, -	FBSI
s	Zeit für Prüfung der Impulslöschung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.1	0
-	-	10	7/2
-	-		M
36958	SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT	A05, -	FBSI
s	Zeitlimit für die Abnahmetestdauer	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	40.0	5
-	-	100	7/2
-	-		M
36960	SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL	A05, A04, -	FBSI
mm/min, Umdr/ min	Abschaltdrehzahl Impulslöschung	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	(0./ 0.)	(0./ 0.)
-	-	(1000./ 1000.)	7/2
-	-		M

1.3 NC-Maschinendaten

36961	SAFE_VELO_STOP_MODE				A05, -	FBSI
-	Stopreaktion sichere Geschwindigkeit				BYTE	POWER ON
-						
-	-	5	0	14	7/2	M
36962	SAFE_POS_STOP_MODE				A05, -	FBSI
-	Stopreaktion sichere Endlage				BYTE	POWER ON
-						
-	-	2	2	4	7/2	M
36963	SAFE_VELO_STOP_REACTION				A05, -	FBSI
-	Stopreaktion sichere Geschwindigkeit				BYTE	POWER ON
-						
-	4	2, 2, 2, 2	0	14	7/2	M
36964	SAFE_IPO_STOP_GROUP				A01, A05, -	FBSI
-	Gruppierung Safety-IPO-Reaktion				BYTE	RESET
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
36965	SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS				A01, -	FBSI
-	Alarmunterdrückung bei Parkende Achse				BOOLEAN	POWER ON
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
36966	SAFE_BRAKETEST_TORQUE				A05, A10, -	FBSI
%	Haltemoment Bremsentest				DOUBLE	POWER ON
CTEQ						
-	-	5.0	0.0	800.0	7/2	M
36967	SAFE_BRAKETEST_POS_TOL				A05, A10, -	FBSI
mm, Grad	Positionstoleranz Bremsentest				DOUBLE	POWER ON
CTEQ						
-	-	1.0	-	-	7/2	M
36968	SAFE_BRAKETEST_CONTROL				A05, A10, -	-
-	Erweiterte Einstellungen für den Bremsentest				DWORD	POWER ON
CTEQ						
-	-	0	0	1	7/2	M
36969	SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM				A05, A10, -	FBSI
kgm ²	Bezugsgröße für Haltemoment Bremsentest				DOUBLE	POWER ON
CTEQ						
-	-	0.0	-	-	7/RO	S

36970	SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SBH/SG-Abwahl	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			7/2
			M
36971	SAFE_SS_DISABLE_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SBH-Abwahl	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			7/2
			M
36972	SAFE_VELO_SELECT_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SG-Auswahl	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0, 0	-
-			7/2
			M
36973	SAFE_POS_SELECT_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SE-Auswahl	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			7/2
			M
36974	SAFE_GEAR_SELECT_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung Übersetzungsanwahl	DWORD	POWER ON
-			
-	3	0, 0, 0	-
-			7/2
			M
36977	SAFE_EXT_STOP_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung externe Bremsanforderung	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	-
-			7/2
			M
36978	SAFE_OVR_INPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Eingangszuordnung SG-Override	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	-
-			7/2
			M
36980	SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SBH/SG aktiv	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			7/2
			M
36981	SAFE_SS_STATUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SBH aktiv	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	-
-			7/2
			M

1.3 NC-Maschinendaten

36982	SAFE_VELO_STATUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung aktive SG-Auswahl	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0, 0	- - 7/2 M
36985	SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung n < n_x	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	- - 7/2 M
36987	SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Achse sicher referenziert	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	- - 7/2 M
36988	SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SN1 + bis SN4 +	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
36989	SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung SN1 - bis SN4 -	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
36990	SAFE_ACT_STOP_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung des aktiven Stop	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
36992	SAFE_CROSSCHECK_CYCLE	A01, A05, A08, -	FBSI
s	Anzeige axialer kreuzweiser Vergleichstakt	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	- - 7/RO S
36993	SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE	EXP, A07, A05, -	FBSI
-	Datum/Uhrzeit der letzten Änderung SI-Achs-MD	STRING	POWER ON
-			
-	7	, , , , , , ,	- - 7/RO S
36994	SAFE_PREV_CONFIG	EXP, A07, A05, -	FBSI
-	Daten der vorherigen Safety-Achs-Konfiguration	DWORD	POWER ON
-			
-	9	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	- - 0/RO S

36995	SAFE_STANDSTILL_POS	A07, A05, -			FBSI	
-	Stillstandsposition	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	0/0	S
36997	SAFE_ACKN	A07, A05, -			FBSI	
-	Anwenderzustimmung	DWORD			POWER ON	
-						
-	-	0	-	-	7/2	M
36998	SAFE_ACT_CHECKSUM	EXP, A07, A05, -			FBSI	
-	Ist-Prüfsumme	DWORD			POWER ON	
-						
-	3	0, 0, 0	-	-	7/RO	S
36999	SAFE_DES_CHECKSUM	EXP, A07, A05, -			FBSI	
-	Soll-Prüfsumme	DWORD			POWER ON	
-						
-	3	0, 0, 0	-	-	7/1	M
37000	FIXED_STOP_MODE	A10, -			-	
-	Modus Fahren auf Festanschlag	BYTE			POWER ON	
CTEQ						
-	-	0x0	0x0	0x3	7/2	M
37002	FIXED_STOP_CONTROL	A10			F1	
-	Ablaufkontrolle für Fahren auf Festanschlag	BYTE			POWER ON	
-						
-	-	0x0	0x0	0x3	7/2	M
37010	FIXED_STOP_TORQUE_DEF	A10			-	
%	Voreinstellung Festanschlag-Klemmoment	DOUBLE			POWER ON	
CTEQ						
-	-	5.0	0.0	100.0	7/2	M
37012	FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME	A10			-	
s	Zeitdauer bis zum Erreichen der geänderten Momentengrenze	DOUBLE			NEW CONF	
-						
-	-	0.0	-	-	7/2	M
37014	FIXED_STOP_TORQUE_FACTOR	A10			TE3	
-	Anpassfaktor Momentengrenze	DOUBLE			NEW CONF	
-						
-	-	1.0	-	-	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

37020	FIXED_STOP_WINDOW_DEF	A05, A10	-
mm, Grad	Voreinstellung Festanschlag-Überwachungsfenster	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	1.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M
37030	FIXED_STOP_THRESHOLD	A10, -	-
mm, Grad	Schwelle für Festanschlagserkennung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	2.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M
37040	FIXED_STOP_BY_SENSOR	A10	-
-	Festanschlagserkennung über Sensor	BYTE	SOFORT
CTEQ			
-	-	0	0
		3	7/2
			M
37050	FIXED_STOP_ALARM_MASK	A05, A10	-
-	Freigabe der Festanschlagsalarme	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	1	0
		15	7/2
			M
37052	FIXED_STOP_ALARM_REACTION	A05, A10	-
-	Reaktion bei Festanschlagsalarmen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	-
		-	7/1
			M
37060	FIXED_STOP_ACKN_MASK	A10	-
-	Beachtung von PLC-Quittierungen für Fahren auf Festanschlag	BYTE	POWER ON
CTEQ			
-	-	0x0	0x0
		0x3	7/2
			M
37070	FIXED_STOP_ANA_TORQUE	A10	-
%	Momentengr. beim Anfahren des Festanschl. für analoge Antriebe	DOUBLE	POWER ON
CTEQ			
-	-	5.0	0.0
		100.0	7/2
			M
37080	FOC_ACTIVATION_MODE	A10	-
-	Grundstellung der modalen Momenten-/Kraftbegrenzung.	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0x0	0x0
		0x3	7/2
			M
37100	GANTRY_AXIS_TYPE	A01, A10	G1,TE1,Z3
-	Gantry-Achsdefinition	BYTE	POWER ON
CTEQ			
-	-	0	0
		33	7/2
			M

37110	GANTRY_POS_TOL_WARNING	A05, A10	G1,Z3
mm, Grad	Gantry-Warngrenze	DOUBLE	RESET
-			
-	-	0.0	-1e15
		1e15	7/2
			M
37120	GANTRY_POS_TOL_ERROR	A05, A10	G1,Z3
mm, Grad	Gantry-Abschaltgrenze	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	-1e15
		1e15	7/2
			M
37130	GANTRY_POS_TOL_REF	A05, A10	G1,Z3
mm, Grad	Gantry-Abschaltgrenze beim Referieren	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.0	-1e15
		1e15	7/2
			M
37135	GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR	A05, A10	-
mm, Grad	Aktuelle Gantry-Abschaltgrenze	DOUBLE	RESET
-			
-	-	0.0	-
		-	7/2
			M
37140	GANTRY_BREAK_UP	EXP, A01, A10	G1,Z3
-	Gantry-Achsverbund lösen	BOOLEAN	RESET
CTEQ			
-	-	FALSE	-
		-	7/2
			M
37150	GANTRY_FUNCTION_MASK	A10	-
-	Gantry Funktionen	DWORD	RESET
-			
-	-	0x00	0
		0x7	7/2
			M
37160	LEAD_FUNCTION_MASK	A10	M3
-	Funktionen zur Leitwertkopplung	DWORD	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0x01	0
		0x3	1/1
			M
37200	COUPLE_POS_TOL_COARSE	A05, A10	M3,S3,2.4,6.2
mm, Grad	Schwellwert für 'Synchronlauf grob'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M
37202	COUPLE_POS_TOL_COARSE_2	A05, A10	-
mm, Grad	zweiter Schwellwert für 'Synchronlaufüberwachung grob'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M

1.3 NC-Maschinendaten

37210	COUPLE_POS_TOL_FINE	A05, A10	M3,S3,2.4
mm, Grad	Schwellwert für 'Synchronlauf fein'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.5	0.0
		1.0e15	7/2
			M
37212	COUPLE_POS_TOL_FINE_2	A05, A10	-
mm, Grad	zweiter Schwellwert für 'Synchronlaufüberwachung fein'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	0.0	0.0
		1.0e15	7/2
			M
37220	COUPLE_VELO_TOL_COARSE	A05, A10	S3
mm/min, Umdr/ min	Geschwindigkeitstoleranz 'grob'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	60.0	-
		-	7/2
			M
37230	COUPLE_VELO_TOL_FINE	A05, A10	S3
mm/min, Umdr/ min	Geschwindigkeitstoleranz 'fein'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	30.0	-
		-	7/2
			M
37240	COUP_SYNC_DELAY_TIME	A05, A10	-
s	Verzögerungszeit istwertseitiger Synchronlauf	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	60, 30	-
		-	7/2
			M
37250	MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD	A10	TE3
-	Masterachse bei Drehzahlsollwertkopplung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		31	7/2
			M
37252	MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR	A10	TE3
-	Masterachse für Momentenaufteilung	DWORD	POWER ON
-			
-	-	0	0
		31	7/2
			M
37253	MS_FUNCTION_MASK	A10	TE3
-	Master-Slave Einstellungen	DWORD	NEW CONF
-			
-	-	0x0	-
		-	7/2
			M
37254	MS_TORQUE_CTRL_MODE	A10	TE3
-	Verschaltung Momentenausgleichsregler	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	0
		3	7/2
			M

37255	MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION	A10	TE3			
-	Aktivierung Momentenausgleichsregler	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
37256	MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN	A10	TE3			
%	Verstärkungsfaktor Momentenregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	100.0	7/2	M
37258	MS_TORQUE_CTRL_I_TIME	A10	TE3			
s	Nachstellzeit Momentenregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	100.0	7/2	M
37260	MS_MAX_CTRL_VELO	A10	TE3			
%	Begrenzung Momentenausgleichsregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	100.0	0.0	100.0	7/2	M
37262	MS_COUPLING_ALWAYS_ACTIVE	A10	TE3			
-	Dauerhafte Master-Slave Kopplung	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
37263	MS_SPIND_COUPLING_MODE	A10	TE3			
-	Koppelverhalten einer Spindel	BYTE	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
37264	MS_TENSION_TORQUE	A10	TE3			
%	Master-Slave Verspannmoment	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-100.0	100.0	7/2	M
37266	MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME	A10	TE3			
s	Filterzeitkonstante Verspannmoment	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.0	0.0	100.0	7/2	M
37268	MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE	A10	TE3			
%	Momentengewichtung der Slaveachse	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	50.0	1.0	100.0	7/2	M

1.3 NC-Maschinendaten

37270	MS_VELO_TOL_COARSE	A10	TE3,Z3
%	Master-Slave Geschwindigkeitstoleranz grob	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	5.0	-
-	-	-	7/2
			M
37272	MS_VELO_TOL_FINE	A10	TE3,Z3
%	Master-Slave Geschwindigkeitstoleranz fein	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	-
-	-	-	7/2
			M
37274	MS_MOTION_DIR_REVERSE	A10	-
-	Invertieren Verfahrrichtung Slaveachse	BYTE	NEW CONF
-			
-	-	0	0
-	-	1	7/2
			M
37400	EPS_TLIFT_TANG_STEP	A10	T3
mm, Grad	Tangentenwinkel für Eckenerkennung	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	5.0	-
-	-	-	7/2
			M
37402	TANG_OFFSET	A10	T3
mm, Grad	Voreinstellungswinkel für tangentielle Nachführung	DOUBLE	RESET
CTEQ			
-	-	0.0	-
-	-	-	7/2
			M
37500	ESR_REACTION	EXP, A01, A10, -	M3,P2
-	Axiale Betriebsart des ESR	BYTE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0	0
-	-	22	7/2
			M
37510	AX_ESR_DELAY_TIME1	EXP, A01, A10, -	P2
s	Verzögerungszeit ESR-Einzelachse	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.0	-
-	-	-	7/2
			M
37511	AX_ESR_DELAY_TIME2	EXP, A01, A10, -	P2
s	ESR-Zeit für interpolatorisches Bremsen bei Einzelachse	DOUBLE	NEW CONF
CTEQ			
-	-	0.0	-
-	-	-	7/2
			M
37550	EG_VEL_WARNING	A05, A10	M3,Z3
%	Schwellwert Geschwindigkeits-Warnschwelle	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	90.0	0
-	-	100	7/2
			M

37560	EG_ACC_TOL	A05, A10	M3,Z3
%	Schwellwert für 'Achse beschleunigt'	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	25.0	- - 7/2 M
37600	PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME	EXP, A01, A02	-
s	Istwerterfassungszeit (PROFIBUS/PROFINET Ti)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.000125	0.0 0.032 0/0 S
37602	PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME	EXP, A01, A02	-
s	Sollwert-Verzögerungszeit (PROFIBUS/PROFINET To)	DOUBLE	POWER ON
-			
-	-	0.003	0.0 0.032 0/0 S
37610	PROFIBUS_CTRL_CONFIG	EXP, A01	-
-	PROFIdrive-Steuerbit-Konfiguration	BYTE	POWER ON
-			
-	-	0	0 2 7/2 M
37620	PROFIBUS_TORQUE_RED_RESOL	EXP, A01	-
%	Auflösung PROFIdrive-Momenten-Reduzierung	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	-	1.0	0.005 10.0 7/2 M
37800	OEM_AXIS_INFO	A01, A11	-
-	OEM Versionsinformation	STRING	POWER ON
-			
-	2	,	- - 7/2 M
37900	SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenspur 1 bis 4	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37901	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 1	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37902	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 2	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M

1.3 NC-Maschinendaten

37903	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 3	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37904	SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_4	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereich für Nockenspur 4	DWORD	POWER ON
-			
-	4	0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37906	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 1	DWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37907	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_2	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 2	DWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37908	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_3	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 3	DWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
37909	SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_4	A01, A05, -	FBSI
-	Ausgangszuordnung Nockenbereichsbit für Nockenspur 4	DWORD	POWER ON
-			
-	15	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	- - 7/2 M
38000	MM_ENC_COMP_MAX_POINTS	A01, A09, A02	K3
-	Anzahl Stützpunkte bei interpolatorischer Kompensation (SRAM)	DWORD	POWER ON
-			
-	2	0, 0	0 5000 7/2 M
38010	MM_QEC_MAX_POINTS	A01, A09	K3
-	Anzahl der Werte für Quadrantenfehlerkomp. mit neuronalem Netz	DWORD	POWER ON
-			
-	1	0	0 1040 7/2 M

1.4 NC-Settingdaten

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

41010	JOG_VAR_INCR_SIZE			-	H1	
-	Größe des variablen Inkrements bei JOG			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.	-	-	7/7	U

41050	JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD			-	H1	
-	Tipp-/ Dauerbetrieb bei JOG kontinuierlich			BOOLEAN	SOFORT	
-						
-	-	TRUE	-	-	7/7	U

41100	JOG_REV_IS_ACTIVE			-	-	
-	JOG: Umdrehungs- / Linearvorschub			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	0x0E	-	-	7/7	U

41110	JOG_SET_VELO			-	H1	
mm/min	Achsgeschwindigkeit bei JOG			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

41120	JOG_REV_SET_VELO			-	H1	
mm/Umdr	Umdrehungsvorschub der Achsen bei JOG			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

41130	JOG_ROT_AX_SET_VELO			-	H1	
Umdr/min	Achsgeschwindigkeit der Rundachsen bei JOG-Betrieb			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

41200	JOG_SPIND_SET_VELO			-	H1	
Umdr/min	Drehzahl für Spindel-JOG-Betrieb			DOUBLE	SOFORT	
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

Maschinen- und Settingdaten

1.4 NC-Settingdaten

41300	CEC_TABLE_ENABLE	-	K3
-	Freigabe der Kompensationstabelle	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	62	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	7/7 U
41310	CEC_TABLE_WEIGHT	-	K3
-	Gewichtungsfaktor Kompensationstabelle	DOUBLE	SOFORT
-			
-	62	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	7/7 U
41500	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1	-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nocke 1-8	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	7/7 U
41501	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1	-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 1-8	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	7/7 U
41502	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2	-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nockenflanke 9-16	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	7/7 U
41503	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2	-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 9-16	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	7/7 U
41504	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3	-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nockenflanke 17-24	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	7/7 U
41505	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3	-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 17-24	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	7/7 U

41506	SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4		-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei fallender Nockenflanke 25-32		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41507	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4		-	N3
mm/inch, Grad	Schaltpunkte bei steigender Nockenflanke 25-32		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41520	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1		-	N3
s	Vorhaltezeit zu '-'-Schaltpunkten der Nocken 1-8		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41521	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1		-	N3
s	Vorhaltezeit zu '+'-Schaltpunkten der Nocken 1-8		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41522	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2		-	N3
s	Vorhaltezeiten zu '-'-Schaltpunkten der Nocken 9-16		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41523	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2		-	N3
s	Vorhaltezeit zu '+'-Schaltpunkten der Nocken 9-16		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41524	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_3		-	N3
s	Vorhaltezeit zu '-'-Schaltpunkten den Nocken 17-24		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

41525	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_3		-	N3
s	Vorhaltezeiten zu '+'-Schaltpunkten der Nocken 17-24		DOUBLE	SOFORT
-				
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	7/7 U

Maschinen- und Settingdaten

1.4 NC-Settingdaten

41526	SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_4	-	N3
s	Vorhaltezeit zu '-'-Schaltpunkten der Nocken 25-32	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
-			7/7 U
41527	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_4	-	N3
s	Vorhaltezeiten zu '+'-Schaltpunkten den Nocken 25-32	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
-			7/7 U
41600	COMPAR_THRESHOLD_1	-	A4
-	Schwellwert des 1. Komperators	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
-			7/7 U
41601	COMPAR_THRESHOLD_2	-	A4
-	Schwellwert des 2. Komperators	DOUBLE	SOFORT
-			
-	8	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-
-			7/7 U
41700	AXCT_SWWIDTH	-	B3
-	Achs-Container Drehungsvorgabe	DWORD	NEW CONF
CTDE			
-	16	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-32 32
-			7/7 U
42000	THREAD_START_ANGLE	-	K1
Grad	Startwinkel bei Gewinde	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-
-			7/7 U
42010	THREAD_RAMP_DISP	-	V1
mm	Beschleunigungsverhalten der Achse beim Gewindeschneiden	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	-1., -1., -1., -1., -1., - 1., -1., -1....	-1.
-			999999. 7/7 U
42100	DRY_RUN_FEED	-	V1
mm/min	Probelaufvorschub	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	5000., 5000., 5000., 5000., 5000., 5000....	-
-			7/7 U

42101	DRY_RUN_FEED_MODE	-	V1
-	Mode für Testlauf Geschwindigkeit	BYTE	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 12 7/7 U

42110	DEFAULT_FEED	-	V1,FBFA
mm/min	Defaultwert für Bahnvorschub	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/7 U

42120	APPROACH_FEED	-	-
mm/min	Bahnvorschub in Anfahrtsätzen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/7 U

42122	OVR_RAPID_FACTOR	-	\$MN_OVR_FACTOR_RAPID _TRA,\$AC_OVR
%	Zusätzlicher Eilgang-Override über Bedienung vorgebar	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	100., 100., 100., 100., 100., 100., 100....	- - 7/7 U

42125	SERUPRO_SYNC_MASK	-	-
-	Synchronisation in Anfahrtsätzen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	- - 7/7 U

42140	DEFAULT_SCALE_FACTOR_P	-	FBFA
-	Default Skalierungsfaktor für Adresse P	DWORD	SOFORT
-			
-	-	1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1...	- - 7/7 U

42150	DEFAULT_ROT_FACTOR_R	-	-
-	Default Rotationsfaktor für Adresse R	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/7 U

42160	EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9	-	FBFA
-	Feste Vorschübe F1 - F9	DOUBLE	SOFORT
-			
-	10	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	- - 7/7 U

1.4 NC-Settingdaten

42162	EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST	-	FBFA
-	Werkzeugabstand des Doppelrevolverkopfes	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42200	SINGLEBLOCK2_STOPRE	-	BA
-	Debugmode für SBL2 aktivieren	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42300	COUPLE_RATIO_1	-	-
-	Übersetzung für Synchronspindelbetrieb, Zähler, Nenner	DOUBLE	SOFORT
-			
-	2	1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0, 1.0...	-1.0e8
-	-	-	1.0e8
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42400	PUNCH_DWELLTIME	-	N4
s	Verweilzeit für Stanzen und Nibbeln	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42402	NIBPUNCH_PRE_START_TIME	-	N4
s	Verzögerungszeit (Stanzen/Nibbeln) mit G603	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	.02, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42404	MINTIME_BETWEEN_STROKES	-	N4
s	Mindestzeit zwischen 2 Hübem in Sekunden	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42440	FRAME_OFFSET_INCR_PROG	-	K1,K2
-	Nullpunktverschiebungen in Frames	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U
42442	TOOL_OFFSET_INCR_PROG	-	W1,K1
-	Werkzeuglängenkorrekturen	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-
-	-	-	-
-	-	-	7/7
-	-	-	U

42444	TARGET_BLOCK_INCR_PROG	-	BA
-	Aufsetzmodus nach Suchlauf mit Berechnung	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	7/7 U
42450	CONTPREC	-	B1,K6
mm	Konturgenauigkeit	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1, 0.1...	0.000001 999999. 7/7 U
42460	MINFEED	-	B1,K6
mm/min	Mindestbahnvorschub bei CPRECON	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1., 1....	1.e-6 1.e9 7/7 U
42465	SMOOTH_CONTUR_TOL	-	B1
mm	maximale Konturabweichung beim Überschleifen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 999999. 7/7 U
42466	SMOOTH_ORI_TOL	-	B1
Grad	maximale Abweichung der WZ-Orientierung beim Überschleifen	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 90. 7/7 U
42470	CRIT_SPLINE_ANGLE	-	W1,PGA
Grad	Ecken-Grenzwinkel für Kompressor	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0, 36.0...	0.0 89.0 7/7 U
42471	MIN_CURV_RADIUS	EXP, C09	-
mm	Minimaler Krümmungsradius	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0, 3.0...	7/7 U
42475	COMPRESS_CONTUR_TOL	-	F2,PGA
mm	maximale Konturabweichung beim Kompressor	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 999999. 7/7 U

Maschinen- und Settingdaten

1.4 NC-Settingdaten

42476	COMPRESS_ORI_TOL	-	F2,PGA
Grad	maximale Abweichung der Werkzeugorientierung beim Kompressor	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 90. 7/7 U
42477	COMPRESS_ORI_ROT_TOL	-	F2,PGA
Grad	maximale Abweichung der Werkzeugdrehung beim Kompressor	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001 90. 7/7 U
42480	STOP_CUTCOM_STOPRE	-	W1
-	Alarmreaktion bei Werkzeugradiuskorrektur und Vorlaufstop	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	- 7/7 U
42490	CUTCOM_G40_STOPRE	-	W1
-	Abfahrverhalten der Werkzeugradiuskorrektur bei Vorlaufstop	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- 7/7 U
42494	CUTCOM_ACT_DEACT_CTRL	-	W1
-	An-/Abfahrverhalten bei 2-1/2D-Werkzeugradiuskorrektur	DWORD	SOFORT
-			
-	-	2222, 2222, 2222, 2222, 2222, 2222, 2222...	- 7/7 U
42496	CUTCOM_CLSD_CONT	-	-
-	Verhalten der Werkzeugradiuskorrektur bei geschlossener Kontur	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	- 7/7 U
42500	SD_MAX_PATH_ACCEL	-	B2
m/s²	maximale Bahnbeschleunigung	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	10000., 10000., 10000., 10000., 10000....	1.0e-6 - 7/7 U

42502	IS_SD_MAX_PATH_ACCEL	-	B2			
-	Auswerten SD42500 \$SC_SD_MAX_PATH_ACCEL	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
42510	SD_MAX_PATH_JERK	-	B2			
m/s ³	maximaler bahnbezogener Ruck als Settingdatum	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	100000., 100000., 100000., 100000....	1.e-9	-	7/7	U
42512	IS_SD_MAX_PATH_JERK	-	B2			
-	Auswerten SD42510 \$SC_SD_MAX_PATH_JERK	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
42520	CORNER_SLOWDOWN_START	-	-			
mm	Beginn der Vorschubreduzierung bei G62.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/7	U
42522	CORNER_SLOWDOWN_END	-	-			
mm	Ende der Vorschubreduzierung bei G62.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/7	U
42524	CORNER_SLOWDOWN_OVR	-	-			
%	Override zur Vorschubreduzierung bei G62.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/7	U
42526	CORNER_SLOWDOWN_CRIT	-	-			
Grad	Eckenerkennung bei G62.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	-	-	7/7	U
42528	CUTCOM_DECEL_LIMIT	-	-			
-	Vorschubabsenkung an Kreisen bei Werkzeugradiuskorrektur	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0., 0., 0., 0., 0., 0., 0....	0.	1.	7/7	U

1.4 NC-Settingdaten

42600	JOG_FEED_PER_REV_SOURCE	-	V1			
-	Steuerung Umdrehungsvorschub in JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-3	31	7/7	U
42650	CART_JOG_MODE	-	H1			
-	Koordinatensystem für kartesisches Handverfahren	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0, 0x0...	0	0x0404	7/7	U
42660	ORI_JOG_MODE	-	-			
-	Definition virtueller Kinematik für JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5	7/7	U
42670	ORIPATH_SMOOTH_DIST	-	-			
mm, Grad	Wegstrecke zur Glättung der Orientierung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	-	-	7/7	U
42672	ORIPATH_SMOOTH_TOL	-	-			
Grad	Toleranz zur Glättung der Orientierung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	-	7/7	U
42674	ORI_SMOOTH_DIST	-	-			
mm, Grad	Wegstrecke zur Glättung der Orientierung beim Überschleifen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	-	7/7	U
42676	ORI_SMOOTH_TOL	-	-			
Grad	Toleranz zur Glättung der Orientierung beim Überschleifen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05, 0.05...	0.000001	-	7/7	U
42678	ORISON_TOL	-	-			
Grad	Toleranz zur Glättung der Orientierung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10.00, 10.00, 10.00, 10.00, 10.00, 10.00...	-	-	7/7	U

42690	JOG_CIRCLE_CENTRE	-	-			
mm	Kreismitelpunkt	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

42691	JOG_CIRCLE_RADIUS	-	-			
mm	Kreisradius	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

42692	JOG_CIRCLE_MODE	-	-			
-	Mode Joggen von Kreisen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	0xf	7/7	U

42693	JOG_CIRCLE_START_ANGLE	-	-			
Grad	Kreisstartwinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	360	7/7	U

42694	JOG_CIRCLE_END_ANGLE	-	-			
Grad	Kreisendwinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	360	7/7	U

42700	EXT_PROG_PATH	-	K1			
-	Programmpfad für externen Unterprogrammaufruf EXTCALL	STRING	SOFORT			
-						
-	-	...	-	-	7/7	U

42750	ABSBLOCK_ENABLE	-	K1			
-	Basissatzanzeige freigeben	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE, TRUE...	-	-	7/7	U

42800	SPIND_ASSIGN_TAB	-	S1			
-	Spindelnummernumsetzer.	BYTE	SOFORT			
-						
-	21	0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17...	0	21	7/7	U

1.4 NC-Settingdaten

42900	MIRROR_TOOL_LENGTH	-			W1	
-	Vorzeichenwechsel Werkzeuglänge beim Spiegeln	BOOLEAN			SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
42910	MIRROR_TOOL_WEAR	-			W1	
-	Vorzeichenwechsel Werkzeugverschleiß beim Spiegeln	BOOLEAN			SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
42920	WEAR_SIGN_CUTPOS	-			W1	
-	Vorzeichen des Verschleißes bei Werkzeugen mit Schneidenlage	BOOLEAN			SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
42930	WEAR_SIGN	-			W1	
-	Vorzeichen des Verschleißes	BOOLEAN			SOFORT	
-						
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	-	-	7/7	U
42935	WEAR_TRANSFORM	-			W1,W4	
-	Transformationen für Werkzeugkomponenten	DWORD			SOFORT	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
42940	TOOL_LENGTH_CONST	-			W1	
-	Wechsel der Werkzeuglängenkomponenten bei Ebenenwechsel	DWORD			SOFORT	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
42950	TOOL_LENGTH_TYPE	-			W1	
-	Zuordnung der Werkzeuglängenkompensation unabh. vom Werkzeugtyp	DWORD			SOFORT	
-						
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
42960	TOOL_TEMP_COMP	-			W1	
-	Temperaturkompensation bezogen auf das Werkzeug	DOUBLE			SOFORT	
-						
-	3	0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0, 0,0...	-	-	7/7	U

42970	TOFF_LIMIT	-	F2
mm	Obergrenze des Korrekturwertes \$AA_TOFF	DOUBLE	SOFORT
-			
-	3	100000000.0, 100000000.0, 100000000.0...	7/7 U
42974	TOCARR_FINE_CORRECTION	C08	-
-	Feinverschiebung TCARR ein / aus	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	-	FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE, FALSE...	7/7 U
42980	TOFRAME_MODE	-	K2
-	Framdefinition bei TOFRAME, TOROT und PAROT	DWORD	SOFORT
-			
-	-	1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000, 1000...	7/7 U
42984	CUTDIRMOD	C08	-
-	Modifikation von \$P_AD[2] bzw. \$P_AD[11]	STRING	SOFORT
-			
-	-	...	7/7 U
42990	MAX_BLOCKS_IN_IPOBUFFER	-	K1
-	maximale Anzahl der Sätze im Ipo-Puffer	DWORD	SOFORT
-			
-	-	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1...	7/7 U
42995	CONE_ANGLE	-	-
-	Kegelwinkel	DOUBLE	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-90 90 7/7 U
42996	JOG_GEOAX_MODE_MASK	-	-
-	Mode Joggen von Geometrieachsen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0 0x7 7/7 U
43100	LEAD_TYPE	-	M3
-	Art des Leitwertes	DWORD	RESET
CTEQ			
-	-	1	0 2 7/7 U

1.4 NC-Settingdaten

43102	LEAD_OFFSET_IN_POS	-	M3			
-	Verschiebung des Leitwertes bei Kopplung zu dieser Achse	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.0	-1e15	1e15	7/7	U
43104	LEAD_SCALE_IN_POS	-	M3			
-	Skalierung des Leitwertes bei Kopplung zu dieser Achse	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	1.0	-1e15	1e15	7/7	U
43106	LEAD_OFFSET_OUT_POS	-	M3			
mm, Grad	Verschiebung des Funktionswertes der Kurventabelle	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.0	-1e15	1e15	7/7	U
43108	LEAD_SCALE_OUT_POS	-	M3			
-	Skalierung des Funktionswertes der Kurventabelle	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	1.0	-1e15	1e15	7/7	U
43120	DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS	-	FBFA			
-	axialer default Skalierungsfaktor bei aktivem G51	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	1	-	-	7/7	U
43200	SPIND_S	-	S1			
Umdr/min	Drehzahl für Spindelstart durch VDI.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U
43202	SPIND_CONSTCUT_S	-	S1			
m/min	Schnittgeschwindigkeit für Spindelstart durch VDI	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U
43206	SPIND_SPEED_TYPE	A06	-			
-	Spindeldrehzahltyp für Spindelstart durch VDI	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	94	93	973	7/7	U
43210	SPIND_MIN_VELO_G25	-	S1			
Umdr/min	programmierte Spindeldrehzahlbegrenzung G25	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

43220	SPIND_MAX_VELO_G26	-	S1			
Umdr/min	Programmierbare obere Spindeldrehzahlbegrenzung bei G26	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000.0	-	-	7/7	U
43230	SPIND_MAX_VELO_LIMS	-	S1,Z1			
Umdr/min	Spindeldrehzahlbegrenzung bei G96	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	100.0	-	-	7/7	U
43235	SPIND_USER_VELO_LIMIT	A06	S1,Z1			
Umdr/min	Maximale Spindeldrehzahl	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1.0e+8	-	-	7/7	U
43240	M19_SPOS	-, A12	S1			
Grad	Spindelposition für Spindelpositionieren mit M19.	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-10000000.0	10000000.0	7/7	U
43250	M19_SPOSMODE	-, A12	S1			
-	Spindelpositionianfahrmode für Spindelpositionieren mit M19.	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	0	5	7/7	U
43300	ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE	-	V1,P2,S1			
-	Umdrehungsvorschub für Positionierachsen/Spindel	DWORD	SOFORT			
CTEQ						
-	-	0	-3	31	7/7	U
43320	JOG_POSITION	-	-			
mm, Grad	JOG Position	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U
43340	EXTERN_REF_POSITION_G30_1	-, A12	FBFA			
-	Referenzpunktposition für G30.1	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U
43350	AA_OFF_LIMIT	-	S5,FBSY			
mm, Grad	Obergrenze des Korrekturwertes \$AA_OFF bei Abstandsregelung	DOUBLE	POWER ON			
CTEQ						
-	-	100000000.0	0.0	1e15	7/7	U

1.4 NC-Settingdaten

43400	WORKAREA_PLUS_ENABLE	-	A3			
-	Arbeitsfeldbegrenzung in positiver Richtung aktiv	BOOLEAN	SOFORT			
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/7	U
43410	WORKAREA_MINUS_ENABLE	-	A3			
-	Arbeitsfeldbegrenzung in negativer Richtung aktiv	BOOLEAN	SOFORT			
CTEQ						
-	-	FALSE	-	-	7/7	U
43420	WORKAREA_LIMIT_PLUS	-	A3			
mm, Grad	Arbeitsfeldbegrenzung plus	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1.0e+8	-	-	7/7	U
43430	WORKAREA_LIMIT_MINUS	-	A3			
mm, Grad	Arbeitsfeldbegrenzung minus	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	-1.0e+8	-	-	7/7	U
43500	FIXED_STOP_SWITCH	-	F1			
-	Anwahl Fahren auf Festanschlag	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/7	U
43510	FIXED_STOP_TORQUE	-	F1			
%	Festanschlagsklemmmoment	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5.0	0.0	800.0	7/7	U
43520	FIXED_STOP_WINDOW	-	F1			
mm, Grad	Festanschlags-Überwachungsfenster	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1.0	-	-	7/7	U
43600	IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE	A06, A10	K1			
%	Satzwechselkriterium 'Bremsrampe'	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0	100.0	7/7	U
43610	ADISPOSA_VALUE	A06, A10	P2			
mm, Grad	Toleranzfenster 'Bremsrampe'	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

43700	OSCILL_REVERSE_POS1	-	P5
mm, Grad	Pendelumkehrpunkt 1	DOUBLE	SOFORT
-			
-	0.0	-	7/7 U
43710	OSCILL_REVERSE_POS2	-	P5
mm, Grad	Pendelumkehrpunkt 2	DOUBLE	SOFORT
-			
-	0.0	-	7/7 U
43720	OSCILL_DWELL_TIME1	-	P5
s	Haltezeit im Pendelumkehrpunkt 1	DOUBLE	SOFORT
-			
-	0.0	-	7/7 U
43730	OSCILL_DWELL_TIME2	-	P5
s	Haltezeit im Pendelumkehrpunkt 2	DOUBLE	SOFORT
-			
-	0.0	-	7/7 U
43740	OSCILL_VELO	-	P5
mm/min, Umdr/ min	Vorschubgeschwindigkeit der Pendelachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	0.0	-	7/7 U
43750	OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES	-	P5
-	Anzahl der Ausfeuerhübe	DWORD	SOFORT
-			
-	0	-	7/7 U
43760	OSCILL_END_POS	-	P5
mm, Grad	Endposition der Pendelachse	DOUBLE	SOFORT
-			
-	0.0	-	7/7 U
43770	OSCILL_CTRL_MASK	-	P5
-	Pendelablauf-Steuermaske	DWORD	SOFORT
-			
-	0	-	7/7 U
43780	OSCILL_IS_ACTIVE	-	P5
-	Pendelbewegung einschalten	BOOLEAN	SOFORT
-			
-	FALSE	-	7/7 U

43790	OSCILL_START_POS	-	-			
mm, Grad	Startposition der Pendelachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

43900	TEMP_COMP_ABS_VALUE	-	K3			
-	Positionsunabhängiger Temperaturkompensationswert	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

43910	TEMP_COMP_SLOPE	-	K3			
-	Steigungswinkel für positionsabhängige Temperaturkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

43920	TEMP_COMP_REF_POSITION	-	K3			
-	Bezugsposition der positionsabhängige Temperaturkompensation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	-	-	7/7	U

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

MD-Nummer	Bezeichner			Anzeige-Filter	Verweis	
Einheit	Name			Datentyp	Wirksamkeit	
Attribute						
System	Dimension	Standardwert (LIN/ROT)	Minimalwert (LIN/ROT)	Maximalwert (LIN/ROT)	Schutz	Klasse
51000	DISP_RES_MM			-	-	
-	Anzeigefeinheit mm			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	3	0	6	7/3	M
51001	DISP_RES_MM_FEED_PER_REV			-	-	
-	Anzeigefeinheit mm Vorschub/U			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	3	0	6	7/3	M
51002	DISP_RES_MM_FEED_PER_TIME			-	-	
-	Anzeigefeinheit mm Vorschub/min			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	3	0	6	7/3	M
51003	DISP_RES_MM_FEED_PER_TOOTH			-	-	
-	Anzeigefeinheit mm Vorschub/Zahn			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	3	0	6	7/3	M
51004	DISP_RES_MM_CONST_CUT_RATE			-	-	
-	Anzeigefeinheit konstante Schnittgeschwindigkeit m/min			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	3	0	6	7/3	M
51010	DISP_RES_INCH			-	-	
-	Anzeigefeinheit Inch			BYTE	POWER ON	
-						
-	-	4	0	6	7/3	M
51011	DISP_RES_INCH_FEED_P_REV			-	-	
-	Anzeigefeinheit Inch Vorschub/U			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	4	0	6	7/3	M
51012	DISP_RES_INCH_FEED_P_TIME			-	-	
-	Anzeigefeinheit Inch Vorschub/min			BYTE	SOFORT	
-						
-	-	4	0	6	7/3	M

51013	DISP_RES_INCH_FEED_P_TOOTH	-	-			
-	Anzeigefeinheit Inch Vorschub/Zahn	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M
51014	DISP_RES_INCH_CUT_RATE	-	-			
-	Anzeigefeinheit konstante Schnittgeschwindigkeit ft/min	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	6	7/3	M
51020	DISP_RES_ANGLE	-	-			
-	Anzeigefeinheit Winkel	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	6	7/3	M
51021	DISP_RES_SPINDLE	-	-			
-	Anzeigefeinheit Spindeln	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	6	7/3	M
51022	DISP_RES_ROT_AX_FEED	-	-			
-	Anzeigefeinheit Vorschub Rundachse	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	6	7/3	M
51023	ACT_VALUE_SPIND_MODE	-	-			
-	Spindeln nur im Achsbetrieb im Istwertfenster anzeigen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	3/4	M
51024	BLOCK_SEARCH_MODE_MASK_JS	-	-			
-	Bitmaske für verfügbare Suchlaufmodi (ShopMill, ShopTurn einkanalig)	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	4/3	M
51025	FRAMES_ACT_IMMEDIATELY	-	-			
-	Aktive Verschiebung sofort wirksam setzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	4/3	M
51026	AXES_SHOW_GEO_FIRST	-	-			
-	Istwertanzeige mit führenden Geo-Achsen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	4/3	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51027	ONLY_MKS_DIST_TO_GO	-	-			
-	Restweganzeige im WKS-Fenster	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	4/3	M
51028	BLOCK_SEARCH_MODE_MASK	-	-			
-	Bitmaske für verfügbare Suchlaufmodi	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	51	-	-	4/3	M
51029	MAX_SKP_LEVEL	-	-			
-	Maximale Anzahl der Ausblendeebenen im NC-Programm	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	10	4/3	M
51030	SPIND_MAX_POWER	-	-			
%	Maximalwert der Spindelleistungsanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	100	0	255	4/3	M
51031	SPIND_POWER_RANGE	-	-			
%	Anzeigebereich der Spindelleistungsanzeige	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	100	0	255	4/3	M
51032	STAT_DISPLAY_BASE	-	-			
-	Zahlenbasis Anzeige Gelenkstellung STAT	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	0	16	4/3	M
51033	TU_DISPLAY_BASE	-	-			
-	Zahlenbasis Anzeige Lage der Rundachsen TU	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	0	16	4/3	M
51034	TEACH_MODE	-	-			
-	Zu aktivierender Teachmodus	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	4/3	M
51035	WRITE_FRAMES_FINE_LIMIT	-	-			
-	Eingabegrenze für alle NPV fein	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.999	-	-	4/3	M

51036	ENABLE_COORDINATE_REL	-	-			
-	REL Koordinatensystem ermöglichen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
51037	ENABLE_COORDINATE_ACS	-	-			
-	Einstellbares Koordinatensystem aktivieren	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
51038	SET_ACT_VALUE	-	-			
-	Auswahl Istwert setzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	7/3	M
51039	PROGRAM_CONTROL_MODE_MASK	-	-			
-	Optionen für Maschine - Programm-Beeinflussung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1	-	-	7/3	M
51040	SWITCH_TO_MACHINE_MASK	-	-			
-	Automatische Bedienbereichumschaltung nach Maschine	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
51041	ENABLE_PROGLIST_USER	-	-			
-	Aktivierung PLC-Programmliste Bereich USER	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
51042	ENABLE_PROGLIST_INDIVIDUAL	-	-			
-	Aktivierung PLC-Programmliste Bereich INDIVIDUAL	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
51043	ENABLE_PROGLIST_MANUFACT	-	-			
-	Aktivierung PLC-Programmliste Bereich MANUFACTURER	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
51044	ACCESS_SHOW_SBL2	-	-			
-	Schutzstufe SBL2 anzeigen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51045	ACCESS_TEACH_IN	-	-			
-	Schutzstufe TEACH IN	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M
51046	ACCESS_CLEAR_RPA	-	-			
-	Schutzstufe R-Parameter löschen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M
51047	ACCESS_READ_GUD_LUD	-	-			
-	Schutzstufe Anwendervariable lesen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51048	ACCESS_WRITE_GUD_LUD	-	-			
-	Schutzstufe Anwendervariablen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51049	ACCESS_WRITE_PRG_COND	-	-			
-	Schutzstufe Programmbeeinflussung schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51050	ACCESS_WRITE_PROGRAM	-	-			
-	Schutzstufe Teileprogramm schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M
51051	ACCESS_WRITE_RPA	-	-			
-	Schutzstufe R-Parameter schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51052	ACCESS_WRITE_SEA	-	-			
-	Schutzstufe Settingdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51053	ACCESS_WRITE_BASEFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Basis NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M

51054	ACCESS_WRITE_CYCFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Zyklenframe schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51055	ACCESS_WRITE_EXTFRAME	-	-			
-	Schutzstufe externe NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51056	ACCESS_WRITE_PARTFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Tischbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51057	ACCESS_WRITE_SETFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Basisbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51058	ACCESS_WRITE_TOOLFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Werkzeugbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51059	ACCESS_WRITE_TRAFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Transformationsframe schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51060	ACCESS_WRITE_USERFRAME	-	-			
-	Schutzstufe einstellbare NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M
51061	ACCESS_WRITE_WPFRAME	-	-			
-	Schutzstufe Werkstückbezug schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	4/3	M
51062	ACCESS_WRITE_FINE	-	-			
-	Schutzstufe Feinverschiebung aller NV schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	6	0	7	4/3	M

51063	ACCESS_SET_ACT_VALUE	-	-			
-	Schutzstufe Istwert setzen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

51064	ACCESS_WRITE_PROGLIST	-	-			
-	Schutzstufe Programmliste Bereich USER schreiben	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

51065	NUM_DISPLAYED_CHANNELS	-	-			
-	Anzahl der gleichzeitig angezeigten Kanäle	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	1	4	4/3	M

51066	ORDER_DISPLAYED_CHANNELS	-	-			
-	Kanalnummern der angezeigten Kanäle	STRING	POWER ON			
-						
-	-	1;	-	-	4/3	M

51067	ENABLE_HANDWHEEL_WINDOW	-	-			
-	Handradfenster anzeigen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	1	4/2	M

51068	SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC1	-	-			
-	Maschinenachsindex Spindel 1 Auslastungsanzeige aus PLC	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	4/2	M

51069	SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC2	-	-			
-	Maschinenachsindex Spindel 2 Auslastungsanzeige aus PLC	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	31	4/2	M

51070	ACCESS_CAL_TOOL_PROBE	-	-			
-	Schutzstufe Werkzeugmesstaster kalibrieren (ShopTurn)	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	4/3	M

51071	ACCESS_ACTIVATE_CTRL_E	-	-			
-	Schutzstufe Ctrl-Energy	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	4/3	M

51072	ACCESS_EDIT_CTRL_E	-	-			
-	Schutzstufe Ctrl-Energy Profile ändern	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	2	0	7	4/3	M
51073	ACCESS_SET_SOFTKEY_ACCESS	-	-			
-	Schutzstufe Softkeys anpassen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	0	7	4/3	M
51198	ACCESS_READ_TM_ALL_PARAM	-	-			
-	Schutzstufe WZV Details - Alle Parameter lesen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	1	0	7	7/4	M
51199	ACCESS_WRITE_TM_GRIND	-	-			
-	Schutzstufe WZV Schleifdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M
51200	ACCESS_WRITE_TM_GEO	-	-			
-	Schutzstufe WZV Geometriedaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	5	0	7	7/4	M
51201	ACCESS_WRITE_TM_WEAR	-	-			
-	Schutzstufe WZV Verschleißdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	6	0	7	7/4	M
51202	ACCESS_WRITE_TM_WEAR_DELTA	-	-			
-	Schutzstufe WZV eingeschränktes Schreiben der Verschleißdaten	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51203	ACCESS_WRITE_TM_SC	-	-			
-	Schutzstufe WZV Summenkorrekturen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51204	ACCESS_WRITE_TM_EC	-	-			
-	Schutzstufe WZV Einsatzkorrekturen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51205	ACCESS_WRITE_TM_SUPVIS	-	-			
-	Schutzstufe WZV Überwachungsdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51206	ACCESS_WRITE_TM_ASSDNO	-	-			
-	Schutzstufe WZV eindeutige D-Nummer schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51207	ACCESS_WRITE_TM_WGROUP	-	-			
-	Schutzstufe WZV Verschleißgruppen schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51208	ACCESS_WRITE_TM_ADAPT	-	-			
-	Schutzstufe WZV Adapterdaten schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51209	ACCESS_WRITE_TM_NAME	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugname schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M
51210	ACCESS_WRITE_TM_TYPE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugtyp schreiben	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M
51211	ACCESS_READ_TM	-	-			
-	Schutzstufe WZV Daten lesen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	7	0	7	7/4	M
51212	TM_WRITE_WEAR_ABS_LIMIT	-	-			
mm	Maximaler Wert des Werkzeugverschleißes	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.999	0	10	7/4	M
51213	TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT	-	-			
mm	Maximaler Differenzwert eingeschränkte Werkzeugverschleißeingabe	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	10	7/4	M

51214	TM_WRITE_LIMIT_MASK	-	-
-	Geltungsbereich der eingeschränkten Werkzeugverschleißeingabe	BYTE	POWER ON
-			
-	-	7	0
		7	7/4
			M
51215	ACCESS_WRITE_TM_ALL_PARAM	-	-
-	Schutzstufe WZV Details - Alle Parameter schreiben	BYTE	POWER ON
-			
-	-	1	0
		7	7/4
			M
51216	ACCESS_TM_TOOL_CREATE	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug anlegen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M
51217	ACCESS_TM_TOOL_DELETE	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug löschen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M
51218	ACCESS_TM_TOOL_LOAD	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug beladen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M
51219	ACCESS_TM_TOOL_UNLOAD	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug entladen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M
51220	ACCESS_TM_TOOL_MOVE	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug umsetzen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M
51221	ACCESS_TM_TOOL_REACTIVATE	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug reaktivieren	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M
51222	ACCESS_TM_TOOL_MEASURE	-	-
-	Schutzstufe WZV Werkzeug messen	BYTE	POWER ON
-			
-	-	4	0
		7	7/4
			M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51223	ACCESS_TM_TOOLEEDGE_CREATE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugschneide anlegen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M
51224	ACCESS_TM_TOOLEEDGE_DELETE	-	-			
-	Schutzstufe WZV Werkzeugschneide löschen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M
51225	ACCESS_TM_MAGAZINE_POS	-	-			
-	Schutzstufe WZV Magazin positionieren	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	4	0	7	7/4	M
51226	FUNCTION_MASK_SIM	-	-			
-	Funktionsmaske Simulation	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
51228	FUNCTION_MASK_TECH	-	-			
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
51230	ENABLE_LADDER_DB_ADDRESSES	-	-			
-	Aktivierung DB Adressen im PLC Ladder-Viewer	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/2	M
51231	ENABLE_LADDER_EDITOR	-	-			
-	Aktivierung PLC Ladder-Editor	BOOLEAN	SOFORT			
-						
-	-	1	0	1	7/2	M
51233	ENABLE_GSM_MODEM	-	-			
-	Aktivierung GSM Modem für Easy Message	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	0	0	1	7/2	I
51235	ACCESS_RESET_SERV_PLANNER	-	-			
-	Schutzstufe für Quittierung von Wartungsaufgaben	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	7	4/2	M

Maschinen- und Settingdaten

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51600	MEA_CAL_WP_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkstückmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	12	0	12	7/2	I
51601	MEA_CAL_EDGE_NUM	-	-			
-	Anzahl der Geometriedatenfelder des Kalibrierkörpers, Werkstückmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	3	0	3	7/2	I
51602	MEA_CAL_TP_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkzeugmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	6	0	6	7/2	I
51603	MEA_CAL_TPW_NUM	-	-			
-	Anzahl der Kalibrierdatenfelder für Werkzeugmesstaster	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	6	0	6	7/2	I
51618	MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL	-	-			
Grad	Toleranz der Rundachspositionen - Messen mit orientierbaren Werkzeugträger	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.5	-1	1	7/3	I
51740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	11	-	-	7/3	M
51750	J_MEA_M_DIST	-	-			
mm	Messweg für Messen mit ShopMill, in Automatik	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	-10000	10000	7/5	I
51751	J_MEA_M_DIST_MANUELL	-	-			
mm	Messweg, für Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	-10000	10000	7/5	I
51752	J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH	-	-			
mm	Messweg für die Werkzeuglängenmessung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	2	-10000	10000	7/5	I

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

51753	J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS	-	-			
mm	Messweg für die Werkzeugradiusmessung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	-10000	10000	7/5	I
51757	J_MEA_COLL_MONIT_FEED	-	-			
mm/min	Vorschub in der Ebene mit aktiver Kollisionsüberwachung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	100000	7/5	I
51758	J_MEA_COLL_MONIT_POS_FEED	-	-			
mm/min	Zustellvorschub mit aktiver Kollisionsüberwachung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	100000	7/5	I
51770	J_MEA_CAL_RING_DIAM	-	-			
mm	Durchmesser des Kalibrierringes, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	-1, -1, -1, -1, -1, -1, -1, -1... -1...	-1	10000	7/5	I
51772	J_MEA_CAL_HEIGHT_FEEDAX	-	-			
mm	Kalibrierhöhe in der Zustellachse, zum Kalibrieren der Messtasterlänge	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	-99999, -99999, -99999, -99999, -99999...	-100000	100000	7/5	I
51780	J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD	-	-			
mm	Durchmesser des Werkzeugmesstasters für Radiusmessung, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	0	10000	7/5	I
51784	J_MEA_T_PROBE_APPR_AX_DIR	-	-			
-	Anfahrriichtung in der Ebene an den Werkzeugmesstaster, in Messen im JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	6	-1, -1, -1, -1, -1, -1	-2	2	7/5	I
51786	J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST	-	-			
mm	Messweg für Werkzeugmessen mit stehender Spindel, in Messen im JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	-10000	10000	7/5	I

52000	DISP_COORDINATE_SYSTEM	-	-			
-	Lage des Koordinatensystems	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	47	7/3	M
52005	DISP_PLANE_MILL	-	-			
-	Ebenenauswahl Fräsen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	19	7/3	M
52006	DISP_PLANE_TURN	-	-			
-	Ebenenauswahl Drehen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	18	0	19	7/0	M
52010	DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT	-	-			
-	Anzahl der Istwerte mit großem Font	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	0	31	7/3	M
52011	ADJUST_NUM_AXIS_BIG_FONT	-	-			
-	Anzahl Istwerte mit großem Font dynamisch an Anzahl Geachsen anpassen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/3	M
52200	TECHNOLOGY	-	-			
-	Technologie	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/1	M
52201	TECHNOLOGY_EXTENSION	-	-			
-	erweiterte Technologie	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	2	7/1	M
52206	AXIS_USAGE	-	-			
-	Bedeutung der Achsen im Kanal	BYTE	POWER ON			
-						
-	20	0, 0	-	-	7/3	M
52207	AXIS_USAGE_ATTRIB	-	-			
-	Attribute der Achsen	DWORD	POWER ON			
-						
-	20	0, 0	-	-	7/3	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

52210	FUNCTION_MASK_DISP	-	-			
-	Funktionsmaske Anzeige	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	3	-	-	7/3	M
52211	FUNCTION_MASK_DISP_ZOA	-	-			
-	Funktionsmaske Anzeige Übersicht Nullpunktverschiebungen	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	2097141	-	-	7/3	M
52212	FUNCTION_MASK_TECH	-	-			
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52214	FUNCTION_MASK_MILL	-	-			
-	Funktionsmaske Fräsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52216	FUNCTION_MASK_DRILL	-	-			
-	Funktionsmaske Bohren	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52218	FUNCTION_MASK_TURN	-	-			
-	Funktionsmaske Drehen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52229	ENABLE_QUICK_M_CODES	-	-			
-	Freigabe schneller M-Funktionen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52230	M_CODE_ALL_COOLANTS_OFF	-	-			
-	M-Code für alle Kühlmittel AUS	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	9	0	32767	7/3	M
52231	M_CODE_COOLANT_1_ON	-	-			
-	M-Code für Kühlmittel 1 EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	8	0	32767	7/3	M

52232	M_CODE_COOLANT_2_ON	-	-			
-	M-Code für Kühlmittel 2 EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	7	0	32767	7/3	M
52233	M_CODE_COOLANT_1_AND_2_ON	-	-			
-	M-Code für beide Kühlmittel EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	-1	-1	32767	7/3	M
52240	NAME_TOOL_CHANGE_PROG	-	-			
-	Werkzeugwechselprogramm für G-Code-Schritte	STRING	SOFORT			
-						
-	-		-	-	7/3	M
52244	SUB_SPINDLE_PARK_POS_Y	-	-			
mm	Parkposition der Y-Achse bei Gegenspindel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	U
52248	REV_2_BORDER_TOOL_LENGTH	-	-			
mm	Grenzwert Werkzeuglänge X für 2. Revolver	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52250	M_CODE_CHUCK_OPEN	-	-			
-	M-Code für Futter öffnen bei stehender Spindel	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M
52251	M_CODE_CHUCK_OPEN_ROT	-	-			
-	M-Code für Futter öffnen bei drehender Spindel	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M
52252	M_CODE_CHUCK_CLOSE	-	-			
-	M-Code für Futter schließen	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M
52253	M_CODE_TAILSTOCK_FORWARD	-	-			
-	M-Code für Pinole vor	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

52254	M_CODE_TAILSTOCK_BACKWARD	-	-			
-	M-Code für Pinole zurück	STRING	SOFORT			
-						
-	2	-	-	-	7/3	M
52260	MACHINE_JOG_INTERRUPT_PRIO	-	-			
-	Priorität für den Start-Asup unter Maschine JOG	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	1	8	7/3	S
52270	TM_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Werkzeugverwaltung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
52271	TM_MAG_PLACE_DISTANCE	-	-			
mm	Abstand der einzelnen Magazinplätze	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	70	0	10000	7/3	M
52272	TM_TOOL_LOAD_DEFAULT_MAG	-	-			
-	Defaultmagazin für das Beladen von Werkzeugen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	30	7/3	M
52273	TM_TOOL_MOVE_DEFAULT_MAG	-	-			
-	Defaultmagazin für das Umsetzen von Werkzeugen	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	30	7/3	M
52274	TM_TOOL_LOAD_STATION	-	-			
-	Nummer der Beladestation	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	16	7/3	M
52281	TOOL_MCODE_FUNC_ON	-	-			
-	M-Code für werkzeugspezifische Funktion EIN	DWORD	SOFORT			
-						
-	4	-1, -1, -1, -1	-1	32767	7/3	M
52282	TOOL_MCODE_FUNC_OFF	-	-			
-	M-Code für werkzeugspezifische Funktion AUS	DWORD	SOFORT			
-						
-	4	-1, -1, -1, -1	-1	32767	7/3	M

52290	SIM_DISPLAY_CONFIG	-	-			
-	Anzeigeort der Statusanzeige des Kanals in der Simulation (nur OP019)	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0x0F	-	-	7/3	M
52740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	65536	-	-	7/3	M
52750	J_MEA_FIXPOINT	-	-			
mm	Z-Wert für Messen Festpunkt	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	I
52751	J_MEA_MAGN_GLAS_POS	-	-			
mm	Lupenposition zum Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	-	-	7/3	M
52800	ISO_M_ENABLE_POLAR_COORD	-	-			
-	Polarkoordinaten	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
52802	ISO_ENABLE_INTERRUPTS	-	-			
-	Interruptverarbeitung	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
52804	ISO_ENABLE_DRYRUN	-	-			
-	Bearbeitungsübersprung bei DRYRUN	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
52806	ISO_SCALING_SYSTEM	-	-			
-	Grundsystem	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/7	M
52808	ISO_SIMULTAN_AXES_START	-	-			
-	simultanes Anfahren der Bohrposition aller programmierten Achsen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

52810	ISO_T_DEEPHOLE_DRILL_MODE	-	-			
-	Tieflochbohren mit Spänebrechen/Entspanen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/3	M
53220	AXIS_MCS_POSITION	-	-			
mm	Position der Achse im MKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0	-	-	7/3	M
53230	SIM_START_POSITION	-	-			
mm, Grad	Achsposition beim Start der Simulation	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
53240	SPINDLE_PARAMETER	-	-			
mm	Spindelfutterdaten	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0	-	-	7/7	U
53241	SPINDLE_CHUCK_TYPE	-	-			
-	Spindel-Backenart	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/7	U
53242	TAILSTOCK_PARAMETER	-	-			
mm	Reitstockdaten	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	-	-	7/7	M
53250	CLAMPING_TOLERANCE	-	-			
mm, Grad	Zulässige Toleranz beim Klemmen einer Achse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/3	M
54215	TM_FUNCTION_MASK_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Werkzeugverwaltung	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M
54600	MEA_WP_BALL_DIAM	-	-			
mm	Wirksamer Durchmesser der Messtasterkugel des Werkstückmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	10000	7/7	U

54601	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54602	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54603	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54604	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54605	MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX3	-	-			
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54606	MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX3	-	-			
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54607	MEA_WP_POS_DEV_AX1	-	-			
mm	Lageabweichung der Messtasterkugel in der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54608	MEA_WP_POS_DEV_AX2	-	-			
mm	Lageabweichung der Messtasterkugel in der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54609	MEA_WP_STATUS_RT	-	-			
-	Kalibrierstatus Achspositionen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

54610	MEA_WP_STATUS_GEN	-	-			
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
54611	MEA_WP_FEED	-	-			
mm/min	Messvorschub beim Kalibrieren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	12	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5000	7/7	U
54615	MEA_CAL_EDGE_BASE_AX1	-	-			
mm	Kalibriernutboden der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54617	MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Kalibriernutkante in positiver Richtung der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54618	MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Kalibriernutkante in negativer Richtung der 1. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54619	MEA_CAL_EDGE_BASE_AX2	-	-			
mm	Kalibriernutboden der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54620	MEA_CAL_EDGE_UPPER_AX2	-	-			
mm	Kalibriernutoberkante der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54621	MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Kalibriernutkante in positiver Richtung der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54622	MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Kalibriernutkante in negativer Richtung der 2. Messachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U

54625	MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54626	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54627	MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54628	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54629	MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX3	-	-			
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54630	MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX3	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54631	MEA_TP_EDGE_DISK_SIZE	-	-			
mm	Werkzeugmesstaster Kantenlaenge/Scheibendurchmesser	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1000	7/7	U
54632	MEA_TP_AX_DIR_AUTO_CAL	-	-			
-	Automatisches Kalibrieren Werkzeugmesstaster, Freigabe Achsen/Richtungen	DWORD	SOFORT			
-						
-	6	133, 133, 133, 133, 133, 133, 133, 133...	-	-	7/7	U
54633	MEA_TP_TYPE	-	-			
-	Werkzeugmesstastertyp Würfel / Scheibe	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	999	7/7	U

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

54634	MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH	-	-			
mm	Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	-1000	1000	7/7	U
54635	MEA_TP_STATUS_GEN	-	-			
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/7	U
54636	MEA_TP_FEED	-	-			
mm/min	Messvorschub beim Werkzeugmesstaster kalibrieren im MKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5000	7/7	U
54640	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54641	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX1	-	-			
mm	Triggerpunkt der 1. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54642	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54643	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX2	-	-			
mm	Triggerpunkt der 2. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54644	MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX3	-	-			
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in negativer Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U
54645	MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX3	-	-			
mm	Triggerpunkt der 3. Messachse in positiver Richtung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-100000	100000	7/7	U

54646	MEA_TPW_EDGE_DISK_SIZE	-	-			
mm	Werkzeugmesstaster Kantenlaenge/Scheibendurchmesser	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	1000	7/7	U
54647	MEA_TPW_AX_DIR_AUTO_CAL	-	-			
-	Automatisches Kalibrieren Werkzeugmesstaster, Freigabe Achsen/Richtungen	DWORD	SOFORT			
-						
-	6	133, 133, 133, 133, 133, 133, 133, 133...	-	-	7/7	U
54648	MEA_TPW_TYPE	-	-			
-	Werkzeugmesstastertyp Würfel / Scheibe	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	-	-	7/7	U
54649	MEA_TPW_CAL_MEASURE_DEPTH	-	-			
mm	Abstand zwischen Werkzeugmesstasteroberkante und Fräswerkzeugunterkante	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	2, 2, 2, 2, 2, 2, 2, 2...	0	999	7/7	U
54650	MEA_TPW_STATUS_GEN	-	-			
-	Kalibrierstatus allgemein	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	-	-	7/7	U
54651	MEA_TPW_FEED	-	-			
mm/min	Messvorschub beim Werkzeugmesstaster kalibrieren im WKS	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0...	0	5000	7/7	U
54652	MEA_INPUT_TOOL_PROBE_SUB	-	-			
-	Werkzeug-Messtaster an der Gegenspindel vorhanden/aktiv	BYTE	SOFORT			
-						
-	6	0, 0, 0, 0, 0, 0, 0	0	11	7/2	I
54670	MEA_CM_MAX_PERI_SPEED	-	-			
m/min	Maximal zulässige Umfangsgeschwindigkeit des zu messenden Werkzeuges	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	100, 100	0	100000	7/7	U
54671	MEA_CM_MAX_REVOLUTIONS	-	-			
Umdr/min	Maximale Werkzeugdrehzahl zum Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	1000, 1000	0	100000	7/7	U

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

54672	MEA_CM_MAX_FEEDRATE	-	-			
mm/min	Maximaler Vorschub zum Antasten vom Werkzeug an den Messtaster	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	20, 20	0	100000	7/7	U
54673	MEA_CM_MIN_FEEDRATE	-	-			
mm/min	Mindestvorschub zum 1. Antasten des Werkzeuges an den Messtaster	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	1, 1	0	100000	7/7	U
54674	MEA_CM_SPIND_ROT_DIR	-	-			
-	Drehrichtung der Spindel zum Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	4, 4	3	4	7/7	U
54675	MEA_CM_FEEDFACTOR_1	-	-			
-	Vorschubfaktor 1, für das Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	10, 10	-	-	7/7	U
54676	MEA_CM_FEEDFACTOR_2	-	-			
-	Vorschubfaktor 2, für das Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0, 0	-	-	7/7	U
54677	MEA_CM_MEASURING_ACCURACY	-	-			
mm	Geforderte Messgenauigkeit, für das Werkzeugmessen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0.005, 0.005	0	100000	7/7	U
54689	MEA_T_PROBE_MANUFACTURER	-	-			
-	Werkzeugmesstastertyp (Hersteller)	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/5	U
54691	MEA_T_PROBE_OFFSET	-	-			
-	Messergebniskorrektur für das Werkzeugmessen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/5	U
54692	MEA_T_CIRCULAR_ARC_DIST	-	-			
mm	Kreisbogen Abstand bei der Einzelschneidenvermessung vom Radius	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.25	0	5	7/7	U

54693	MEA_T_MAX_STEPS	-	-
-	maximale Anzahl der Antastungen bei Einzelschneidenvermessung vom Radius	BYTE	SOFORT
-			
-	-	10	0
		15	7/7
			U

54695	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1	-	-
mm	Korrekturtabelle (Werkzeugradius messen mit drehender Spindel)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54696	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2	-	-
mm	Korrekturtabelle 1. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54697	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3	-	-
mm	Korrekturtabelle 2. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54698	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4	-	-
mm	Korrekturtabelle 3. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54699	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5	-	-
mm	Korrekturtabelle 4. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54700	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6	-	-
mm	Korrekturtabelle 5. Umfangsgeschwindigkeit (Radius)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54705	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1	-	-
mm	Korrekturtabelle (Werkzeuglänge messen mit drehender Spindel)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

54706	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2	-	-
mm	Korrekturtabelle 1. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	-
			7/5
			U

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

54707	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3	-	-
mm	Korrekturtabelle 2. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U
54708	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4	-	-
mm	Korrekturtabelle 3. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U
54709	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5	-	-
mm	Korrekturtabelle 4. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U
54710	MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6	-	-
mm	Korrekturtabelle 5. Umfangsgeschwindigkeit (Länge)	DOUBLE	SOFORT
-			
-	5	0, 0, 0, 0, 0	- - 7/5 U
54740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-
-	Funktionsmaske Messzyklen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	8	- - 7/5 U
54750	MEA_ALARM_MASK	-	-
-	Expertenmodus für Zyklenalarme	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	- - 7/5 U
54760	MEA_FUNCTION_MASK_PIECE	-	-
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkstückmessung	DWORD	SOFORT
-			
-	-	514	- - 7/5 U
54762	MEA_FUNCTION_MASK_TOOL	-	-
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkzeugmessung	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	- - 7/5 U
54764	MEA_FUNCTION_MASK_TURN	-	-
-	Einstellung zur Eingabemaske, Messzyklen in Automatik, Werkstück Drehen	DWORD	SOFORT
-			
-	-	0	- - 7/5 U

54780	J_MEA_FUNCTION_MASK_PIECE	-	-			
-	Einstellungen zur Eingabemaske Werkstückmessen im JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	512	-	-	7/5	U
54782	J_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL	-	-			
-	Einstellungen zur Eingabemaske Werkzeugmessen im JOG	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/5	U
55200	MAX_INP_FEED_PER_REV	-	-			
mm/Umdr	Obergrenze Vorschub/U	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	5	7/4	M
55201	MAX_INP_FEED_PER_TIME	-	-			
mm/min	Obergrenze Vorschub/min	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10000	0	100000	7/4	M
55202	MAX_INP_FEED_PER_TOOTH	-	-			
mm	Obergrenze Vorschub/Zahn	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	2	7/4	M
55212	FUNCTION_MASK_TECH_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Technologieübergreifend	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	6	-	-	7/4	M
55214	FUNCTION_MASK_MILL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Fräsen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	5	-	-	7/4	M
55216	FUNCTION_MASK_DRILL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Bohren	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	24	-	-	7/4	M
55218	FUNCTION_MASK_TURN_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Drehen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	1	-	-	7/4	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

55220	FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske High Speed Settings CYCLE832	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/5	M
55221	FUNCTION_MASK_SWIVEL_SET	-	-			
-	Funktionsmaske Schwenken CYCLE800	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/3	M
55230	CIRCLE_RAPID_FEED	-	-			
mm/min	Positioniervorschub auf Kreisbahnen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10000	100	100000	7/4	M
55231	MAX_INP_RANGE_GAMMA	-	-			
Grad	Maximaler Eingabebereich Ausrichtwinkel Gamma	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	0	90	7/4	M
55232	SUB_SPINDLE_REL_POS	-	-			
mm	Freifahrposition Z für Gegenspindel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M
55260	MAJOG_SAFETY_CLEARANCE	-	-			
mm	Sicherheitsabstand für Maschine JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	-	-	7/4	M
55261	MAJOG_RELEASE_PLANE	-	-			
mm	Rückzugsebene für Maschine JOG	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	100	-	-	7/4	M
55410	MILL_SWIVEL_ALARM_MASK	-	-			
-	Aus- und Einblenden von Zyklenalarmen für CYCLE800	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/5	M
55420	MILL_SWIVEL_RESET_RETRACT	-	-			
-	Grundstellung Schwenken: Freifahren	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	5	7/5	M

55421	MILL_SWIVEL_RESET_TRACK	-	-			
-	Grundstellung Schwenken: Werkzeug nachführen	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	2	7/5	M
55441	MILL_TOL_FACTOR_ROUGH	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Schruppen CYCLE832 der G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U
55442	MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Vorschlichten CYCLE832 der G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U
55443	MILL_TOL_FACTOR_FINISH	-	-			
-	Faktor Toleranz Rundachsen für Schlichten CYCLE832 G-Gruppe 59	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0	1000	7/5	U
55446	MILL_TOL_VALUE_ROUGH	-	-			
mm	Toleranzwert für Schruppen CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/5	U
55447	MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN	-	-			
mm	Toleranzwert für Feinschlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.05	0	10	7/5	U
55448	MILL_TOL_VALUE_FINISH	-	-			
mm	Toleranzwert für Schlichten CYCLE832 (High Speed Settings)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.01	0	10	7/5	U
55460	MILL_CONT_INITIAL_RAD_FIN	-	-			
mm	Konturtaschenfräsen: Anfahrkreisradius Schlichten	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	100	7/4	M
55481	DRILL_TAPPING_SET_GG12	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren G-Gruppe 12: Satzwechselverhalten bei Genauhalt	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	3	7/4	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

55482	DRILL_TAPPING_SET_GG21	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren G-Gruppe 21: Beschleunigungsprofil	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	3	7/4	M
55483	DRILL_TAPPING_SET_GG24	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren G-Gruppe 24: Vorsteuerung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	2	7/4	M
55484	DRILL_TAPPING_SET_MC	-	-			
-	Einstellung Gewindebohren: Spindelbetrieb bei MCALL	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	2	0	0	1	7/4	M
55489	DRILL_MID_MAX_ECCENT	-	-			
mm	Maximaler Mittenversatz mittiges Bohren	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.5	0	10	7/4	M
55490	DRILL_SPOT_DIST	-	-			
mm	Anbohrtiefe Bohrgewindefräsen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	100	7/4	M
55500	TURN_FIN_FEED_PERCENT	-	-			
%	Schlichtvorschub bei Komplettbearbeitung in %	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	100	1	100	7/4	M
55505	TURN_ROUGH_O_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Rückzugsabstand Abspannen bei Außenbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	-1	100	7/4	M
55506	TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Rückzugsabstand Abspannen bei Innenbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.5	-1	100	7/4	M
55510	TURN_GROOVE_DWELL_TIME	-	-			
s	Freischneidezeit beim Einstich am Grund (neg.Werte=Umdrehungen)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	-1	-100	100	7/4	M

55540	TURN_PART_OFF_CTRL_DIST	-	-			
mm	Weg für Abstichkontrolle	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	10	7/4	M
55541	TURN_PART_OFF_CTRL_FEED	-	-			
mm/min	Vorschub für Abstichkontrolle	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M
55542	TURN_PART_OFF_CTRL_FORCE	-	-			
%	Kraft für Abstichkontrolle, in %	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	1	100	7/4	M
55543	TURN_PART_OFF_RETRACTION	-	-			
mm	Rückzugsweg vor Abstich mit Gegenspindel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	M
55550	TURN_FIXED_STOP_DIST	-	-			
mm	Gegenspindel: Weg für Fahren auf Festanschlag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	0.001	1000	7/4	M
55551	TURN_FIXED_STOP_FEED	-	-			
mm/min	Gegenspindel: Vorschub für Fahren auf Festanschlag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-	-	7/4	M
55552	TURN_FIXED_STOP_FORCE	-	-			
%	Gegenspindel: Kraft für Fahren auf Festanschlag, in %	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	10	1	100	7/4	M
55553	TURN_FIXED_STOP_RETRACTION	-	-			
mm	Gegenspindel: Rückzugsweg vor Spannen nach Festanschlag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/4	M
55580	TURN_CONT_RELEASE_ANGLE	-	-			
Grad	Konturdrehen: Rückzugswinkel	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	45	0	90	7/4	M

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

55581	TURN_CONT_RELEASE_DIST	-	-			
mm	Konturdrehen: Rückzugsbetrag	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	10	7/4	M
55582	TURN_CONT_TRACE_ANGLE	-	-			
Grad	Konturdrehen: Minimaler Winkel für Nachziehen an der Kontur	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	5	0	90	7/4	M
55583	TURN_CONT_VARIABLE_DEPTH	-	-			
%	Konturdrehen: Prozentsatz für variable Schnitttiefe	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	20	0	50	7/4	M
55584	TURN_CONT_BLANK_OFFSET	-	-			
mm	Konturdrehen: Rohteilmaß	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	100	7/4	M
55585	TURN_CONT_INTERRUPT_TIME	-	-			
s	Konturdrehen: Vorschubunterbrechungszeit (neg.Werte=Umdrehungen)	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	-1	-	-	7/4	M
55586	TURN_CONT_INTER_RETRACTION	-	-			
mm	Konturdrehen: Rückzugsweg bei Vorschubunterbrechung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	10	7/4	M
55587	TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX1	-	-			
%	Konturdrehen: Min. Differenzmaß Restmaterialbearbeitung Achse 1	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	50	0	1000	7/4	M
55588	TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX2	-	-			
%	Konturdrehen: Min. Differenzmaß Restmaterialbearbeitung Achse 2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	50	0	1000	7/4	M
55595	TURN_CONT_TOOL_BEND_RETR	-	-			
mm	Konturstechdrehen: Rückzugsweg wegen Werkzeugbiegung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	1	7/4	M

55596	TURN_CONT_TURN_RETRACTION	-	-			
mm	Konturstechdrehen: Rückzugtiefe vor Drehbearbeitung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.1	0	1	7/4	M
55613	MEA_RESULT_DISPLAY	-	-			
-	Wahl der Messergebnisbildanzeige	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	10	7/7	U
55618	MEA_SIM_ENABLE	-	-			
-	Wahl des Verhaltens der Messzyklen in einer simulierten Umgebung	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	1	0	9	7/5	U
55619	MEA_SIM_MEASURE_DIFF	-	-			
mm	Wert für simulierte Messabweichung	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	-100	100	7/5	U
55622	MEA_EMPIRIC_VALUE_NUM	-	-			
-	Anzahl der Erfahrungswerte	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	20	0	1000	7/5	U
55623	MEA_EMPIRIC_VALUE	-	-			
mm	Erfahrungswertspeicher	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	20	0	-100000	100000	7/7	U
55624	MEA_AVERAGE_VALUE_NUM	-	-			
-	Anzahl der Mittelwerte	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	20	0	1000	7/5	U
55625	MEA_AVERAGE_VALUE	-	-			
-	Mittelwertspeicher	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	20	0	-100000	100000	7/7	U
55628	MEA_TP_FEED_MEASURE	-	-			
mm/min	Vorschub für das Kalibrieren eines Werkzeugmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	300	0	5000	7/7	U

1.5 Maschinen- /Settingdaten für SINUMERIK Operate und Zyklen

55630	MEA_FEED_MEASURE	-	-			
mm/min	Vorschub für das Kalibrieren eines Werkstückmesstasters	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	300	0	5000	7/7	U
55632	MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT	-	-			
%	Eilgangsgeschwindigkeit in Prozent, für Zwischenpositionierungen	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	50	0	100	7/7	U
55634	MEA_FEED_PLANE_VALUE	-	-			
mm/min	Verfahrgeschwindigkeit für die Zwischenpositionierung in der Ebene	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	5000	7/7	U
55636	MEA_FEED_FEEDAX_VALUE	-	-			
mm/min	Positioniergeschwindigkeit in der Zustellachse	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	10000	7/7	U
55638	MEA_FEED_FAST_MEASURE	-	-			
mm/min	Schneller Messvorschub	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	900	0	10000	7/7	U
55640	MEA_FEED_CIRCLE	-	-			
mm/min	Kreisvorschub beim Messen Kreissegment	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	1000	0	5000	7/7	U
55642	MEA_EDGE_SAVE_ANG	-	-			
Grad	zusätzlicher sicherer Winkel bei Messen Ecke	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	45	7/7	U
55740	MEA_FUNCTION_MASK	-	-			
-	Funktionsmaske Messzyklen	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	81921	-	-	7/4	M
55800	ISO_M_DRILLING_AXIS_IS_Z	-	-			
-	Bohrachse ist ebenenabhängig / immer Z	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/6	U

55802	ISO_M_DRILLING_TYPE	-	-			
-	Gewindebohrart	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	3	7/6	U

55804	ISO_M_RETRACTION_FACTOR	-	-			
%	Faktor für Rückzugsdrehzahl (0...200%)	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	100	0	200	7/6	U

55806	ISO_M_RETRACTION_DIR	-	-			
-	Abheberichtung bei G76/G87	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	4	7/6	U

55808	ISO_T_RETRACTION_FACTOR	-	-			
%	Faktor für Rückzugsdrehzahl	DWORD	SOFORT			
-						
-	-	100	0	200	7/6	U

55810	ISO_T_DWELL_TIME_UNIT	-	-			
-	Bewertung der Verweilzeit	BYTE	SOFORT			
-						
-	-	0	0	1	7/6	U

1.6 Compile-Zyklen

MD-Nummer	Bezeichner			Anzeige-Filter	Verweis	
Einheit	Name			Datentyp	Wirksamkeit	
Attribute						
System	Dimension	Standardwert (LIN/ROT)	Minimalwert (LIN/ROT)	Maximalwert (LIN/ROT)	Schutz	Klasse
61516	CC_PROTECT_PAIRS			-	-	
-	Achs-Kollisionsschutz Konfiguration			DWORD	RESET	
-						
-	8	0	0	0	7/2	M
61517	CC_PROTECT_SAFE_DIR			-	-	
-	Achs-Kollisionsschutz. Def. der Freifahrtrichtung			DWORD	RESET	
-						
-	8	0	0	0	7/2	M
61518	CC_PROTECT_OFFSET			-	-	
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Positionsoffset			DOUBLE	RESET	
-						
-	8	0.0	0.0	0.0	7/2	M
61519	CC_PROTECT_WINDOW			-	-	
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Mindestabstand			DOUBLE	RESET	
-						
-	8	10.0	0.0	10000.0	7/2	M
61532	CC_PROTECT_DIR_IS_REVERSE			-	-	
-	Achs-Kollisionsschutz. Feststellung der umgekehrten Richtung			DWORD	RESET	
-						
-	8	0	-	-	7/2	M
61533	CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION			-	-	
mm, Grad	Achs-Kollisionsschutz. Mindestabstandsvergrößerung			DOUBLE	NEW CONF	
-						
-	8	10.0	0.0	10000.0	7/2	M
62500	CLC_AXNO			-	-	
-	Achszuordnung für die Abstandregelung			DWORD	POWER ON	
-						
-	-	0	-2	CC_MAXNUM_AXES_PER_CHAN	7/2	M

1.6 Compile-Zyklen

62502	CLC_ANALOG_INPUT	-	-			
-	Analogeingang für die Abstandregelung	DWORD	-			
-						
-	-	1	1	8	7/2	M
62504	CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT	-	-			
-	Eingangsbit-Zuordnung für das Signal "Sensor-Kollision"	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-40	40	7/2	M
62505	CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT	-	-			
mm, Grad	Untere Bewegungsgrenze der Abstandregelung	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	-5.0, -10.0	-1.0e40	0.0	7/2	M
62506	CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT	-	-			
mm, Grad	Obere Bewegungsgrenze der Abstandregelung	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	+10.0, +40.0	0.0	+1.0e40	7/2	M
62508	CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK	-	-			
-	Spezielle Funktionen und Betriebsarten CLC	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x3	-	-	7/2	M
62510	CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1	-	-			
V	Koord. Spannung Sensorkennlinie 1	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	-10.0, 10.0, 0.0, 0.0, 0.0	-10.0	10.0	7/2	M
62511	CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1	-	-			
mm/min	Koord. Geschwindigkeit Sensorkennlinie 1	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	2000.0/60.0, -2000.0/60.0, 0.0...	-	-	7/2	M
62512	CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_2	-	-			
V	Koord. Spannung Sensorkennlinie 2	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	-10.0, 10.0, 0.0, 0.0, 0.0	-10.0	10.0	7/2	M
62513	CLC_SENSOR_VELO_TABLE_2	-	-			
mm/min	Koord. Geschwindigkeit Sensorkennlinie 2	DOUBLE	RESET			
-						
-	2	2000.0/60.0, -2000.0/60.0, 0.0...	-	-	7/2	M

62516	CLC_SENSOR_VELO_LIMIT	-	-			
%	Geschwindigkeit der Abstandregel-Bewegung	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	100.0	-200.0	200.0	7/2	M
62517	CLC_SENSOR_ACCEL_LIMIT	-	-			
%	Beschleunigung der Abstandregel-Bewegung	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	100.0	0.0	200.0	7/2	M
62520	CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL	-	-			
mm, Grad	Pos.-Toleranz für Zustand "CLC-Stillstand"	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.05	0.0	1.0e40	7/2	M
62521	CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME	-	-			
s	Wartezeit für "CLC-Stillstand"	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.1	0.0	1.0e40	7/2	M
62522	CLC_OFFSET_ASSIGN_ANAOUT	-	-			
-	Zuordnung interner Zusatz-Analogwert zum Sensorsignal	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0	-1020008 , -8	1020008 , 8	7/2	M
62523	CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT	-	-			
-	Zuordnung Digitalausgang Verriegelung CLC	DWORD	POWER ON			
-						
-	2	0, 0	-40	40	7/2	M
62524	CLC_ACTIVE_AFTER_RESET	-	-			
-	Abstandregelung nach RESET aktiv	BOOLEAN	POWER ON			
-						
-	-	FALSE	-	-	7/2	M
62525	CLC_SENSOR_FILTER_TIME	-	-			
s	Zeitkonstante der PT1-Filterung des Sensor	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	-	0.0	0.0	10.0	7/2	M
62528	CLC_PROG_ORI_AX_MASK	-	-			
-	Achsmaske für CLC mit freier Richtungsvorgabe	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	-	-	7/2	M

1.6 Compile-Zyklen

62529	CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE	-	-			
Grad	Grenzwinkel für CLC mit freier Richtungsvorgabe	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	45.0	0.0	180.0	7/2	M
62530	CLC_PROG_ORI_ANGLE_AC_PARAM	-	-			
-	Index der Anzeigevariablen für den aktuellen Differenzwinkel	DWORD	RESET			
-						
-	-	-1	-1	20000	7/2	M
62560	FASTON_NUM_DIG_OUTPUT	-	-			
-	Konfiguration des Schaltsignal-Ausgangs	BYTE	POWER ON			
-						
-	-	0	0	4	7/2	M
62561	FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC	-	-			
-	fehlt noch	DWORD	NEW CONF			
-						
-	2	0, 0	-5000	5000	7/2	M
62571	RESU_RING_BUFFER_SIZE	-	-			
-	RESU Größe des Ringpuffers (Satzpuffer)	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	1000	10	1000000	7/2	M
62572	RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM	-	-			
%	RESU Anteil des parametrisierten Heap-Speichers	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	100.0	1.0	100.0	7/2	M
62573	RESU_INFO_SA_VAR_INDEX	-	-			
-	RESU Indizes der benutzten Synchronaktionsvariablen	DWORD	POWER ON			
-						
-	2	-1	-1	10000	7/2	M
62574	RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK	-	-			
-	RESU parametrierbares Verhalten	DWORD	POWER ON			
-						
-	-	0x0	0x0	0x0f	7/2	M
62575	RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK_2	-	-			
-	RESU zusätzlich parametrierbares Verhalten	DWORD	RESET			
-						
-	-	0x0	0x0	0x01	7/2	M

62580	RESU_WORKING_PLANE	-	-			
-	RESU Festlegung der Arbeitsebene	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	3	7/2	M
62600	TRAFO6_KINCLASS	-	-			
-	Kinematikklassse	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	2	7/2	M
62601	TRAFO6_AXES_TYPE	-	-			
-	Achstyp für Transformation [Achse-Nr.]: 0...5	DWORD	NEW CONF			
-						
-	6	1, 1, 1, 3, 3, 3	1	4	7/2	M
62602	TRAFO6_SPECIAL_KIN	-	-			
-	Sonderkinematik-Typ	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	-	-	7/2	M
62603	TRAFO6_MAIN_AXES	-	-			
-	Grundachsenkennung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	7	7/2	M
62604	TRAFO6_WRIST_AXES	-	-			
-	Handachsenkennung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	1	1	6	7/2	M
62605	TRAFO6_NUM_AXES	-	-			
-	Anzahl der transformierten Achsen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	3	2	6	7/2	M
62606	TRAFO6_A4PAR	-	-			
-	Achse 4 parallel / antiparallel zu letzter Grundachse	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
62607	TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB	-	-			
mm	Grundachsängen A und B, n = 0...1	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	2	0.0, 500.0	-	-	7/2	M

62608	TRAF06_TX3P3_POS	-	-
mm	Anbringung der Hand (Positionsanteil), n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - 7/2 M
62609	TRAF06_TX3P3_RPY	-	-
Grad	Anbringung der Hand (Rotationsanteil), n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - 7/2 M
62610	TRAF06_TFLWP_POS	-	-
mm	Frame zw. Handpkt.- u. Flanschkoordinatensys., n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - 7/2 M
62611	TRAF06_TFLWP_RPY	-	-
Grad	Frame zw. Handpunkt- u. Flanschkoordinatensys., n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - 7/2 M
62612	TRAF06_TIRORO_POS	-	-
mm	Frame zw. Fußpunkt- u. int. Koordinatensys., n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - 7/2 M
62613	TRAF06_TIRORO_RPY	-	-
Grad	Frame zw. Fußpunkt- u. int. Koordinatensys., n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	3	0.0, 0.0, 0.0	- - 7/2 M
62614	TRAF06_DHPAR4_5A	-	-
mm	Parameter A zur Projektierung der Hand, n = 0...1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	- - 7/2 M
62615	TRAF06_DHPAR4_5D	-	-
mm	Parameter D zur Projektierung der Hand, n = 0...1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	0.0, 0.0	- - 7/2 M
62616	TRAF06_DHPAR4_5ALPHA	-	-
Grad	Parameter ALPHA zur Projektierung der Hand, n = 0...1	DOUBLE	NEW CONF
-			
-	2	-90.0, 90.0	- - 7/2 M

62617	TRAF06_MAMES	-	-			
-	Verschiebung math. zu mech. Nullpunkt [Achs-Nr.]: 0...5	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	6	0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M
62618	TRAF06_AXES_DIR	-	-			
-	Anpassung der phys. u. math. Drehrichtung [Achs-Nr.]: 0...5	DWORD	NEW CONF			
-						
-	6	1, 1, 1, 1, 1, 1	-1	1	7/2	M
62619	TRAF06_DIS_WRP	-	-			
mm	Mittlerer Abstand des Handpunkts zur Singularität	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	10.0	0.00001	999999.9999	7/2	M
62620	TRAF06_AXIS_SEQ	-	-			
-	Umordnung von Achsen	DWORD	NEW CONF			
-						
-	6	1, 2, 3, 4, 5, 6	1	6	7/2	M
62621	TRAF06_SPIN_ON	-	-			
-	Dreiecks- oder Trapez-Spindeln vorhanden	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M
62622	TRAF06_SPIND_AXIS	-	-			
-	Achse auf die die Dreiecksspindel wirkt, n = 0...2	DWORD	NEW CONF			
-						
-	3	0, 0, 0	-	-	7/2	M
62623	TRAF06_SPINDLE_RAD_G	-	-			
mm	Länge G für Dreiecksspindel, n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M
62624	TRAF06_SPINDLE_RAD_H	-	-			
mm	Länge H für Dreiecksspindel, n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M
62625	TRAF06_SPINDLE_SIGN	-	-			
-	Vorzeichen für Dreiecksspindel, n = 0...2	DWORD	NEW CONF			
-						
-	3	1, 1, 1	-1	1	7/2	M

1.6 Compile-Zyklen

62626	TRAFO6_SPINDLE_BETA	-	-			
Grad	Winkelversatz für Dreiecksspindel, n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M
62627	TRAFO6_TRP_SPIND_AXIS	-	-			
-	über Trapezspindel angetriebene Achsen, n = 0...1	DWORD	NEW CONF			
-						
-	2	0, 0	-	-	7/2	M
62628	TRAFO6_TRP_SPIND_LEN	-	-			
mm	Trapezlängen, n = 0...3	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	4	0.0, 0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M
62629	TRAFO6_VELCP	-	-			
mm/min	kartesische Geschwindigkeit [Nr.]: 0...2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	600000.0, 600000.0, 600000.0	-	-	7/2	M
62630	TRAFO6_ACCCP	-	-			
m/s ²	kartesische Beschleunigungen [Nr.]: 0...2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0.5, 0.5, 0.5	0.001	100000	7/2	M
62631	TRAFO6_VELORI	-	-			
Umdr/min	Orientierungswinkel Geschwindigkeiten [Nr.]: 0...2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	1.6666, 1.6666, 1.6666	-	-	7/2	M
62632	TRAFO6_ACCORI	-	-			
Umdr/s ²	Orientierungswinkel-Beschleunigungen [Nr.]: 0...2	DOUBLE	SOFORT			
-						
-	3	0.00277, 0.00277, 0.00277	0.001	100000	7/2	M
62634	TRAFO6_DYN_LIM_REDUCE	-	-			
-	Reduzierfaktor für Geschwindigkeitsregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	1.0	0.001	1.0	7/2	M
62635	TRAFO6_VEL_FILTER_TIME	-	-			
s	Zeitkonstante für Geschwindigkeitsregler	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	-	0.024	0.0	100.0	7/2	M

62636	TRAF06_TFL_EXT_RPY	-	-			
Grad	Frame zur Verdrehung des Flanschkoordinatensystems., n = 0...2	DOUBLE	NEW CONF			
-						
-	3	0.0, 0.0, 0.0	-	-	7/2	M

62637	TRAF06_TOOL_DIR	-	-			
-	Definition der Werkzeugrichtung	DWORD	NEW CONF			
-						
-	-	0	0	1	7/2	M

63514	CC_PROTECT_ACCEL	-	-			
m/s ² , Umdr/s ²	PROT Bremsbeschleunigung bei Kollision	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	1000.0	1.0	10000.0	7/2	M

63540	CC_MASTER_AXIS	-	-			
-	Gibt zu einer CC_Slave Achse die zugehörige CC_Master Achse an	DWORD	RESET			
-						
-	-	0	0	CC_MAXNUM_AXES_IN_SYSTEM	7/2	M

63541	CC_POSITION_TOL	-	-			
mm, Grad	Überwachungsfenster (relevant nur für eine CC_Slave Achse)	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	0.0	-	-	7/2	M

63542	CC_PROTECT_MASTER	-	-			
-	Gibt zu einer PSlave Achse die zugehörige PMaster Achse an	DWORD	RESET			
-						
-	-	0	0	CC_MAXNUM_AXES_IN_SYSTEM	7/2	M

63543	CC_PROTECT_OPTIONS	-	-			
-	Konfiguration der Funktion Kollisionsschutz	DWORD	RESET			
-						
-	-	0	0	0xFF	7/2	M

63544	CC_COLLISION_WIN	-	-			
mm, Grad	Kollisionsschutzfenster	DOUBLE	RESET			
-						
-	-	-1.0	-	-	7/2	M

63545	CC_OFFSET_MASTER	-	-			
mm, Grad	Nullpunkt-Offset für Kollisionsschutz	DOUBLE	POWER ON			
-						
-	-	0.0	-	-	7/2	M

Product: ALL_840, Version: 4502400, Language: deu
 Objects: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC

r0002	Einspeisung Betriebsanzeige		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	Einspeisung Betriebsanzeige		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -
r0002	Control Unit Betriebsanzeige		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 117	Werkseinstellung -
r0002	Geber DO Betriebsanzeige		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	DRIVE-CLiQ Hub Module Betriebsanzeige		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	Antrieb Betriebsanzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TB30 Betriebsanzeige		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM120 Betriebsanzeige		
TM120	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM15 Betriebsanzeige		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM150 Betriebsanzeige		
TM150	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 250	Werkseinstellung -

r0002	TM15DI/DO Betriebsanzeige		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0002	TM17 Betriebsanzeige		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0002	TM31 Betriebsanzeige		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0002	TM41 Betriebsanzeige		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0002	TM54F Betriebsanzeige		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 250	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p0003	BOP Zugriffsstufe		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung 1

p0003	BOP Zugriffsstufe		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p0004	BOP Anzeigefilter		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0

p0005[0...1]	BOP Betriebsanzeige Auswahl		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HUB, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung [0] 2 [1] 0

p0006	BOP Betriebsanzeige Modus		
A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4

p0006	BOP Betriebsanzeige Modus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4	Max 4	Werkseinstellung 4
p0007	BOP Hintergrundbeleuchtung		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 2000 [s]	Werkseinstellung 0 [s]
p0008	BOP Antriebobjekt nach Hochlauf		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1
p0009	Geräteinbetriebnahme Parameterfilter		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10000	Werkseinstellung 1
p0010	Einspeisung Inbetriebnahme Parameterfilter		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 1

p0010	Geber DO Inbetriebnahme Parameterfilter		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2800, 2846
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	10000	1

p0010	TB30 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TB30	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM120 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM120	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM15 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM15	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM150 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM150	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	30	0

p0010	TM15DI/DO Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM15DI_DO	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM17 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM17	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM31 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM31	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM41 Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM41	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 30	Werkseinstellung 0
p0010	TM54F Inbetriebnahme Parameterfilter		
TM54F_MA	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 95	Werkseinstellung 0
p0011	BOP Passwort Eingabe (p0013)		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0012	BOP Passwort Bestätigung (p0013)		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0013[0...49]	BOP Benutzerdefinierte Liste		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, HUB, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0015	Makro Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0015	Makro Antriebsgerät		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0016	BOP Benutzerdefinierte Liste aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r0018	Control Unit Firmware-Version		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung -
r0019.0...14	CO/BO: Steuerwort BOP		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9912 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0020	Drehzahlsollwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5020, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0020	Geschwindigkeitssollwert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5020, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0021	CO: Drehzahlwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0021	CO: Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0021	CO: Drehzahlwert geglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0022	Drehzahlwert 1/min geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0022	Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 1680, 4710, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0022	Drehzahlwert 1/min geglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0024	CO: Netzfrequenz geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r0024	Ausgangsfrequenz geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 5300, 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r0025[0...3]	CO: Eingangsspannung geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0025	CO: Ausgangsspannung geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0026	CO: Zwischenkreisspannung geglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799, 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0027	CO: Stromistwert Betrag geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r0027	CO: Stromistwert Betrag geglättet		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r0028	Aussteuergrad geglättet		
A_INF, A_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0029	Blindstromwert geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0029	Stromistwert feldbildend geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0030	Wirkstromistwert geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0030	Stromistwert momentenbildend geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0030	Stromistwert kraftbildend geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0031	Drehmomentwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max - [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Nm]

r0031	Kraftwert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max - [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [N]

r0032	CO: Wirkleistungswert geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: r2004 Max - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]

r0032	CO: Wirkleistungswert geglättet		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: r2004 Max - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5730, 6799, 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]

r0033	Momentenausnutzung geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]

r0033	Kraftausnutzung geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r0033 VECTOR, VECTOR_AC	Momentenausnutzung geglättet Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0034 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motorauslastung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0035 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	CO: Temperatureingang Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]
r0035 B_INF, B_INF_840	CO: Temperatureingang Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]
r0035 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Motortemperatur Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7008, 8016, 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r0036	CO: Leistungsteil Überlast I2t		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r0037[0...19]	CO: Leistungsteil Temperaturen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r0037[0...1]	Control Unit Temperatur		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r0038	Leistungsfaktor geglättet		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6799, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0039[0...2]	Energieanzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kWh]	Max - [kWh]	Werkseinstellung - [kWh]

p0040	Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r0041	Energieverbrauch gespart		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kWh]	Max - [kWh]	Werkseinstellung - [kWh]
p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 150.00 [ms]
p0045	Anzeigewerte Glättungszeitkonstante		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 4715, 5610, 5730, 6714, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]
r0046.0...29	CO/BO: Fehlende Freigaben		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0046.0...29	CO/BO: Fehlende Freigaben		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8734 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0046.0...31	CO/BO: Fehlende Freigaben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0047	Identifikationen Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 104	Werkseinstellung -

r0047	Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 300	Werkseinstellung -

r0049[0...3]	Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0050.0...3	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS wirksam		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0051.0...4	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS wirksam		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0056.1...15	CO/BO: Zustandswort Regelung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0056.0...15	CO/BO: Zustandswort Regelung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0056.0...13	CO/BO: Zustandswort Regelung		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2526 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0060	CO: Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

r0060	CO: Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2704, 5020, 6030, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0061	CO: Drehzahlwert ungeglättet		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r0061	CO: Geschwindigkeitswert ungeglättet		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0061[0...1]	CO: Drehzahlwert ungeglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r0061[0...1]	CO: Geschwindigkeitswert ungeglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0061[0...2]	CO: Drehzahlwert ungeglättet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4710, 4715
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0062	CO: Drehzahlsollwert nach Filter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0062	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Filter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0063	CO: Drehzahlwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 1590, 4710, 5300
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0063	CO: Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 1590, 4710, 5300
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r0063	CO: Drehzahlwert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
r0063[0...2]	CO: Drehzahlwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1680, 4715 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
r0064	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
r0064	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]
r0065	Schlupffrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000 Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6310, 6727, 6730, 6732 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r0066[0...1]	CO: Netzfrequenz		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r0066 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Ausgangsfrequenz Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 2_1 Normierung: p2000 Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 5300, 5730, 6310, 6730, 6731, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r0067[0...1] A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Strombetrag zulässig Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0067 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Ausgangsstrom maximal Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722, 6300, 6640, 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0068 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Stromistwert Betrag Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 7017, 8014, 8017, 8850, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0068 B_INF, B_INF_840	CO: Gleichstrom im Zwischenkreis Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002 Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014, 8750 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]

r0068[0...1]	CO: Stromistwert Betrag		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 6714, 6799, 7017, 8014, 8017, 8018
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0069[0...6]	CO: Phasenstrom Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r0069[0...6]	Phasenstrom Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 8750, 8850, 8864, 8940, 8950, 8964
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0070	CO: Zwischenkreisspannung Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724, 6730, 6731, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r0071	Ausgangsspannung maximal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6300, 6640, 6722, 6723, 6724, 6725, 6727
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0072[0...3]	CO: Eingangsspannung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0072	CO: Ausgangsspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5730, 6730, 6731, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r0073	Modulationsgrad maximal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724, 6725
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r0074	CO: Aussteuergrad		
A_INF, A_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730, 6730, 6731, 6799, 8940, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]

r0075	CO: Blindstromsollwert		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0075	CO: Stromsollwert feldbildend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5722, 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0076	CO: Blindstromwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 1775, 8850, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0076	CO: Stromwert feldbildend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 1710, 5714, 5730, 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0077 A_INF, A_INF_840	CO: Wirkstromsollwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 8940, 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0077 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO: Stromsollwert momentenbildend Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0077 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Stromsollwert kraftbildend Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0078 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	CO: Wirkstromwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1774, 1775, 8850, 8946, 8950 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0078[0...1] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Stromwert momentenbildend Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r0078[0...1]	CO: Stromistwert kraftbildend		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0078	CO: Stromistwert momentenbildend		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6310, 6714, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0079[0...1]	CO: Drehmomentsollwert gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610, 8012
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r0079[0...1]	CO: Kraftsollwert gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610, 8012
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r0079	CO: Drehmomentsollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 1710, 6030, 6060, 6710, 8012
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r0080	CO: Drehmomentistwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r0080 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Kraftistwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003 Max - [N]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [N]
r0080[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Drehmomentistwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6799 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Nm]
r0081 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Momentenausnutzung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0081 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Kraftausnutzung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0081 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Momentenausnutzung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]

r0082	CO: Wirkleistungsistwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_7 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082	CO: Wirkleistungsistwert		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_7 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5730
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_8 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0082[0...2]	CO: Wirkleistungsistwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6799
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r0083	CO: Flusssollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r0083 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Flusssollwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0084 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Flussistwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0084[0...1] VECTOR, VECTOR_AC	CO: Flussistwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6726, 6730, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r0087 VECTOR, VECTOR_AC	CO: Leistungsfaktoristwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6730, 6732, 6799 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0088 A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	CO: Zwischenkreisspannung Sollwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8964 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r0088	CO: Zwischenkreisspannung Sollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0089[0...2]	Phasenspannung Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p0092	Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p0092	Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r0093	CO: Pollagewinkel elektrisch normiert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r0094	CO: Transformationswinkel		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r0094	CO: Transformationswinkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 1680, 1690, 4710, 6714, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]
p0097	Auswahl Antriebsobjekte Typ		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 24	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
r0098[0...5]	Geräte-Isttopologie		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p0099[0...5]	Geräte-Solltopologie		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex
p0100	Motornorm IEC/NEMA		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: FEM Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0100	Motornorm IEC/NEMA		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0101[0...23]	Antriebsobjekte Nummern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0

r0102[0...1]	Antriebsobjekte Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0103	Applikationsspezifische Sicht		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung -

p0103[0...23]	Applikationsspezifische Sicht		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999	Werkseinstellung 0

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM17, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
TM15, TM31, TM41	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0105	Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0106	Antriebsobjekt aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0107	Antriebsobjekte Typ		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 600	Werkseinstellung -

p0107[0...23]	Antriebsobjekte Typ		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 600	Werkseinstellung 0

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
A_INF	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0108			
A_INF_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0108			
B_INF_840, S_INF_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0108			
B_INF, S_INF	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0108[0...23]			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: C1(2) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
r0108			
ENC, ENC_840	Antriebsobjekte Funktionsmodul Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
SERVO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
SERVO_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
SERVO_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0108	Antriebsobjekte Funktionsmodul		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0110[0...2]	Basisabtastzeiten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [µs]	10000.00 [µs]	- [µs]

r0111	Basisabtastzeit Auswahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung -

r0111	Basisabtastzeit Auswahl		
TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung -

p0112	Abtastzeiten Voreinstellung p0115		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 3

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.000 [kHz]	Max 4.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]

p0113	Pulsfrequenz minimal Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [kHz]	Max 4.000 [kHz]	Werkseinstellung 2.000 [kHz]

r0114[0...9]	Pulsfrequenz minimal empfohlen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kHz]	Max - [kHz]	Werkseinstellung - [kHz]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 125.00 [µs] [1] 125.00 [µs] [2] 125.00 [µs] [3] 4000.00 [µs] [4] 1000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]

p0115[0]	Abtastzeit für Zusatzfunktionen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0115[0]	Abtastzeit für Drehzahlermittlung		
ENC, ENC_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 125.00 [µs]	Max 500.00 [µs]	Werkseinstellung 125.00 [µs]

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 125.00 [µs] [1] 125.00 [µs] [2] 125.00 [µs] [3] 4000.00 [µs] [4] 1000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]
-------------------------	-----------------------------	--

p0115[0] TB30, TM150, TM15DI_DO, TM31	Abtastzeit für Zusatzfunktionen Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]	

p0115[0] TM120	Abtastzeit für Zusatzfunktionen Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]	

p0115[0] TM41	Abtastzeit für Zusatzfunktionen Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]	

p0115[0...6]	Abtastzeiten für interne Regelkreise		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 16000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 250.00 [µs] [1] 1000.00 [µs] [2] 1000.00 [µs] [3] 1000.00 [µs] [4] 2000.00 [µs] [5] 4000.00 [µs] [6] 4000.00 [µs]

r0116[0...1]	Antriebsobjektakt empfohlen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]

p0117	Stromregler Rechentotzeit Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 6

p0118	Stromregler Rechentotzeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 2000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p0118	Stromregler Rechentzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 2000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p0120	Leistungsteildatensätze (PDS) Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 8	Werkseinstellung 1

p0121[0...n]	Leistungsteil Komponentennummer		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0124[0...n]	Leistungsteil Erkennung über LED		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0124[0...23]	Hauptkomponente Erkennung über LED		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0125[0...n]	Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0126[0...n]	Leistungsteilkomponente aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0127[0...n]	Leistungsteil Version EPROM-Daten		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0128[0...n]	Leistungsteil Firmware-Version		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0130	Motordatensätze (MDS) Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 1	Max 16	Werkseinstellung 1
p0131[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Motor Komponentennummer Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 199	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0139[0...2] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Motordatensatz MDS kopieren Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 31	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0140 A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	VSM Datensätze Anzahl Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1
p0140 ENC, ENC_840	Geberdatensätze (EDS) Anzahl Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1
p0140 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Geberdatensätze (EDS) Anzahl Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 16	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0141[0...n]	VSM Komponentenummer		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0141[0...n]	Geberschnittstelle (Sensor Module) Komponentenummer		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0142[0...n]	Geber Komponentenummer		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0144[0...n]	Voltage Sensing Module Erkennung über LED		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0144[0...n]	Sensor Module Erkennung über LED		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0145[0...n]	Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	2	1
p0145[0...n]	Geberschnittstelle aktivieren/deaktivieren		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
r0146[0...n]	Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -
r0146[0...n]	Geberschnittstelle aktiv/inaktiv		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -
r0147[0...n]	Voltage Sensing Module EPROM-Daten Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0147[0...n]	Sensor Module EEPROM-Daten Version		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0148[0...n]	Voltage Sensing Module Firmware-Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0148[0...n]	Sensor Module Firmware-Version		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0150	VSM2 Datensätze Anzahl		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p0150	VSM Datensätze Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p0151[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Komponentennummer		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0151[0...1]	DRIVE-CLiQ Hub Module Komponentennummer		
HUB	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0151	Terminal Module Komponentenummer		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0151[0...n]	Voltage Sensing Module Komponentenummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0154[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Erkennung über LED		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0154	DRIVE-CLiQ Hub Module Erkennung über LED		
HUB	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0154	Terminal Module Erkennung über LED		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0155[0...n]	Voltage Sensing Module 2 aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0155[0...n]	Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0156[0...n]	Voltage Sensing Module 2 aktiv/inaktiv		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0156[0...n]	Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

r0157[0...n]	Voltage Sensing Module 2 EPROM-Daten Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0157	DRIVE-CLiQ Hub Module EPROM-Daten Version		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0157	Terminal Module EPROM-Daten Version		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0157[0...n]	Voltage Sensing Module EPROM-Daten Version		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158[0...n]	Voltage Sensing Module 2 Firmware-Version		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158	DRIVE-CLiQ Hub Module Firmware-Version		
HUB	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158	Terminal Module Firmware-Version		
TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0158[0...n]	Voltage Sensing Module Firmware-Version		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0161	HF Damping Module Komponentennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0161	Option Board Komponentennummer		
TB30	Änderbar: C1(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9100
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0162	CU-LINK Slave Komponentennummer		
CU_LINK	Änderbar: C1(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0162	HF Choke Module Komponentennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p0165	Filtermodul aktivieren/deaktivieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r0166	Filtermodul aktiv/inaktiv		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Datensätze	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned8	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl		
TM41	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1
p0170	Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 4	Werkseinstellung 2
p0180	Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 32	Werkseinstellung 1
p0186[0...n]	Motordatensatz (MDS) Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
p0187[0...n]	Geber 1 Geberdatensatz Nummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

p0188[0...n]	Geber 2 Geberdatensatz Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

p0189[0...n]	Geber 3 Geberdatensatz Nummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

r0192	Leistungsteil Firmware-Eigenschaften		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0194[0...n]	VSM Eigenschaften		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0194[0...n]	VSM Eigenschaften		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0196[0...255]	DRIVE-CLiQ-Komponente Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0197	Bootlader Version		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0198[0...1]	BIOS/EEPROM-Daten Version		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p0199[0...24]	Antriebsobjekte Name		
Alle Objekte	Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

r0200[0...n]	Leistungsteil Codenummer aktuell		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p0201[0...n]	Leistungsteil Codenummer		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0201[0...n]	Leistungsteil Codenummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r0203[0...n]	Leistungsteil Aktueller Typ		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 400	Werkseinstellung -

r0203[0...15]	Firmware-Paket Name		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0204[0...n]	Leistungsteil Hardware-Eigenschaften		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p0205	Leistungsteil Anwendung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 7	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 6
r0206[0...4]	Leistungsteil Bemessungsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_6 Normierung: - Max - [kW]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
r0207[0...4]	Leistungsteil Bemessungsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r0208	Leistungsteil Netzennspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]

r0209[0...4]	Leistungsteil Maximalstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100 [Veff]	Max 1000 [Veff]	Werkseinstellung 400 [Veff]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8760 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 70 [Veff]	Max 1000 [Veff]	Werkseinstellung 400 [Veff]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(2), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [V]	Max 63000 [V]	Werkseinstellung 600 [V]
p0210	Geräte-Anschlussspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [V]	Max 63000 [V]	Werkseinstellung 600 [V]
p0211	Netznennfrequenz		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 10 [Hz]	Max 100 [Hz]	Werkseinstellung 55 [Hz]
p0211 A_INF, S_INF	Netznenfrequenz Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 10 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 50 [Hz]
p0212 B_INF, B_INF_840	Leistungsteil Konfiguration Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p0212 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Leistungsteil Konfiguration Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p0212 VECTOR, VECTOR_AC	Leistungsteil Konfiguration Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p0220[0...1] A_INF, A_INF_840	Einspeisung Netzfiltertyp Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 45	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0221[0...1]	Einspeisung Filterkapazität		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [μ F]	Max 100000.00 [μ F]	Werkseinstellung 0.00 [μ F]

p0222[0...1]	Einspeisung Filterwiderstand		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 100.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0223	Einspeisung Induktivität zwischen Filter und Leistungsteil		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 2.100 [mH]

p0224	Einspeisung Widerstand zwischen Filter und Leistungsteil		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 100.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00100 [Ohm]

p0225	Einspeisung Induktivität zwischen Netz und Filter		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.001 [mH]

p0226	Einspeisung Widerstand zwischen Netz und Filter		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8850, 8950
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Ohm]	Max 100.00 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00 [Ohm]

p0227	Einspeisung Zwischenkreiskapazität Leistungsteil		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.20 [mF]	Max 1000.00 [mF]	Werkseinstellung 1.00 [mF]
p0230	Antrieb Filtertyp motorseitig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0
p0233	Leistungsteil Motordrossel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]
p0233	Leistungsteil Motordrossel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]
p0234	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [µF]	Max 1000.000 [µF]	Werkseinstellung 0.000 [µF]
p0234	Leistungsteil Sinusfilter Kapazität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [µF]	Max 1000.000 [µF]	Werkseinstellung 0.000 [µF]

p0235	Motordrossel in Reihe Anzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

r0238	Leistungsteil Widerstand intern		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

p0249	Leistungsteil Kühllart		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0251[0...n]	Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]

p0252	Leistungsteil Lüfter Betriebsdauer maximal		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 100000 [h]	Werkseinstellung 40000 [h]

p0254[0...n]	Leistungsteil Innenraumlüfter Betriebsstundenzähler		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
p0255[0...1]	Leistungsteil Schütz Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 6500 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p0260	Rückkühlanlage Anlaufzeit 1		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 60.0 [s]	Werkseinstellung 5.0 [s]

p0261		Rückkühlanlage Anlaufzeit 2	
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 1200.0 [s]	Werkseinstellung 180.0 [s]

p0262		Rückkühlanlage Störung Leitfähigkeit Verzögerungszeit	
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 30.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]

p0263 Rückkühlanlage Störung Flüssigkeitsdurchfluss Verzögerungszeit			
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.0 [s]		Max 20.0 [s]	Werkseinstellung 3.0 [s]

p0264 Rückkühlanlage Nachlaufzeit			
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9795 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0.0 [s]		Max 180.0 [s]	Werkseinstellung 30.0 [s]

r0265.0...3		BO: Rückkühlanlage Steuerwort	
A_INF (Rückk_ani), A_INF_840 (Rückk_ani), B_INF (Rückk_ani), B_INF_840 (Rückk_ani), S_INF (Rückk_ani), S_INF_840 (Rückk_ani), SERVO (Rückk_ani), SERVO_840 (Rückk_ani), SERVO_AC (Rückk_ani), VECTOR (Rückk_ani), VECTOR_AC (Rückk_ani)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p0266[0...7]		BI: Rückkühlanlage Rückmeldungen Signalquelle	
A_INF (Rückk_ani), A_INF_840 (Rückk_ani), B_INF (Rückk_ani), B_INF_840 (Rückk_ani), S_INF (Rückk_ani), S_INF_840 (Rückk_ani), SERVO (Rückk_ani), SERVO_840 (Rückk_ani), SERVO_AC (Rückk_ani), VECTOR (Rückk_ani), VECTOR_AC (Rückk_ani)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

r0267.0...7	BO: Rückkühlanlage Zustandswort		
A_INF (Rückk_anl), A_INF_840 (Rückk_anl), B_INF (Rückk_anl), B_INF_840 (Rückk_anl), S_INF (Rückk_anl), S_INF_840 (Rückk_anl), SERVO (Rückk_anl), SERVO_840 (Rückk_anl), SERVO_AC (Rückk_anl), VECTOR (Rückk_anl), VECTOR_AC (Rückk_anl)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0278	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle Reduzierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -80 [V]	Max 0 [V]	Werkseinstellung 0 [V]
p0279	Zwischenkreisspannung Offset Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [V]	Max 500 [V]	Werkseinstellung 0 [V]
p0280	Zwischenkreisspannung maximal stationär		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 270 [V]	Max 1500 [V]	Werkseinstellung 660 [V]
p0281	Netzüberspannung Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 100 [%]	Max 200 [%]	Werkseinstellung 110 [%]
p0282	Netzunterspannung Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 85 [%]
p0283	Netzunterspannung Abschaltschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8860, 8960 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 75 [%]
p0284	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 118.0 [%]
p0284	Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle		
A_INF, S_INF	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 110.0 [%]
p0285	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8864, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 82.0 [%]

p0285	Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle		
A_INF, S_INF	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8864, 8964
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 90.0 [%]
p0287[0...1]	Erdschlussüberwachung Schwellen		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung [0] 6.0 [%] [1] 16.0 [%]
r0289	CO: Leistungsteil Ausgangsstrom maximal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2002	Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p0290	Leistungsteil Überlastreaktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8014
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0290	Leistungsteil Überlastreaktion		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8014
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r0293	CO: Leistungsteil Warnschwelle Modelltemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8014
	P-Gruppe: Umrichter	Einheitengruppe: 21_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2006	Expertenliste: 1

	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
p0294	Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 95.0 [%]
p0294	Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8014 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 95.0 [%]
p0295	Lüfternachlaufzeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 600 [s]	Werkseinstellung 0 [s]
r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r0296	Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r0297	Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10001	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0300[0...n]	Motortyp Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10001	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 65535	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
p0301[0...n]	Motorcodennummer Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
r0302[0...n]	Motorcodennummer Motor mit DRIVE-CLiQ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0303[0...n]	Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0304[0...n]	Motor-Bemessungsspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [Veff]	Max 20000 [Veff]	Werkseinstellung 0 [Veff]
p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0305[0...n]	Motor-Bemessungsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0306[0...n]	Motor-Anzahl parallelgeschaltet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10	Werkseinstellung 1
p0306[0...n]	Motor-Anzahl parallelgeschaltet		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 50	Werkseinstellung 1
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]
p0307[0...n]	Motor-Bemessungsleistung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]
p0308[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1.000	Werkseinstellung 0.000

p0309[0...n]	Motor-Bemessungswirkungsgrad		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 99.9 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p0310[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 6000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p0311[0...n]	Motor-Bemessungsdrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0312[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p0312[0...n]	Motor-Bemessungskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0313[0...n]	Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4000	Werkseinstellung 0

p0314[0...n]	Motor-Polpaarzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p0315[0...n]	Motor-Polpaarweite		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [mm]	Max 1000.00 [mm]	Werkseinstellung 30.00 [mm]
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 400.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
p0316[0...n]	Motor-Kraftkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N/Aeff]	Max 15000.00 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]
p0316[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 400.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
p0317[0...n]	Motor-Spannungskonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 24000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p0317[0...n]	Motor-Spannungskonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff s/m]	Max 5000.0 [Veff s/m]	Werkseinstellung 0.0 [Veff s/m]

p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0318[0...n]	Motor-Stillstandsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0319[0...n]	Motor-Stillstandsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p0319[0...n]	Motor-Stillstandskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p0320[0...n]	Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]

p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0322[0...n]	Motor-Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]
p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 260000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
p0322[0...n]	Motor-Maximaldrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0323[0...n]	Motor-Maximalstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 20000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0324[0...n]	Wicklungs-Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]
p0324[0...n]	Wicklungs-Maximaldrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
p0325[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 10000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
p0326[0...n]	Motor-Kippmomentkorrekturfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5 [%]	Max 300 [%]	Werkseinstellung 60 [%]
p0326[0...n]	Motor-Kippkraftkorrekturfaktor		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5 [%]	Max 300 [%]	Werkseinstellung 60 [%]
p0327[0...n]	Motor-Lastwinkel optimal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 90.0 [°]

p0328[0...n]	Motor-Reluktanzmomentkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]

p0328[0...n]	Motor-Reluktanzkraftkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]

p0329[0...n]	Motor-Pollageidentifikation Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

r0330[0...n]	Motor-Bemessungsschlupf		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r0331[0...n]	Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722, 6722, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r0332[0...n]	Motor-Bemessungsleistungsfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0333[0...n]	Motor-Bemessungsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 7_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r0333[0...n]	Motor-Bemessungskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 8_4 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

r0334[0...n]	Motor-Kraftkonstante aktuell		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [N/Aeff]	Max - [N/Aeff]	Werkseinstellung - [N/Aeff]

r0334[0...n]	Motor-Drehmomentkonstante aktuell		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

p0335[0...n]	Motorkühlart		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 128	Werkseinstellung 0

r0336[0...n]	Motor-Bemessungsfrequenz aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
r0337[0...n]	Motor-Bemessungs-EMK		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min - [Veff s/m]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff s/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff s/m]
p0338[0...n]	Motor-Grenzstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM Min 0.00 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
r0339[0...n]	Motor-Bemessungsspannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
p0340	Automatische Berechnung Regelungsparameter		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0340[0...n]	Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0
p0341[0...n]	Motor-Trägheitsmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 5042, 5210, 6030, 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kgm ²]	Max 100000.000000 [kgm ²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm ²]
p0341[0...n]	Motor-Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kg]	Max 10000.000000 [kg]	Werkseinstellung 0.000000 [kg]
p0342[0...n]	Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 5042, 5210, 6030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000	Max 10000.000	Werkseinstellung 1.000
p0342[0...n]	Trägheitskraft Verhältnis Gesamt zu Motor		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000	Max 10000.000	Werkseinstellung 1.000
r0343[0...n]	Motor-Bemessungsstrom identifiziert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p0344[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Masse (für thermisches Motormodell) Änderbar: C2(3), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [kg]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: - Max 50000.0 [kg]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [kg]
r0345[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Bemessungsanlaufzeit Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL Min - [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [s]
p0346[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Auferregungszeit Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min -20.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [s]
p0347[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motor-Entregungszeit Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [s]
p0347[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor-Entregungszeit Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [s]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [s]

p0348[0...n]	Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

p0348[0...n]	Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung Vdc = 600 V		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p0349	Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p0350[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0352[0...n]	Leitungswiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 120.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0352[0...n]	Leitungswiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 120.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0353[0...n]	Motor-Vorschaltinduktivität		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]

p0353[0...n]	Motor-Vorschaltinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mH]	Max 1000000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.000 [mH]

p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0354[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0355[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0356[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0357[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0358[0...n]	Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0359[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0360[0...n]	Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0361[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: CALC_MOD_EQU	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6727
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: 15_1	Einheitenwahl: p0349
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p0362[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 60.0 [%]

p0363[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 85.0 [%]

p0364[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 115.0 [%]

p0365[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: MDS, p0130	Funktionsplan: 6723, 6726
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 125.0 [%]

p0366[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
p0367[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 75.0 [%]
p0368[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 150.0 [%]
p0369[0...n]	Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.0 [%]	Max 800.0 [%]	Werkseinstellung 210.0 [%]
r0370[0...n]	Motor-Ständerwiderstand kalt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
r0372[0...n]	Leitungswiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0373[0...n]	Motor-Nenn-Ständerwiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
r0374[0...n]	Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
r0375[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
r0376[0...n]	Motor-Nenn-Läuferwiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]
r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0377[0...n]	Motor-Streuinduktivität gesamt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r0378[0...n]	Motor-Ständerinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0380[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität d-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0381[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0382[0...n]	Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse gesättigt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0383[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r0384[0...n]	Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-Achse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r0385[0...n]	Motor-Dämpferzeitkonstante q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r0386[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r0387[0...n]	Motor-Ständerstreuzeitkonstante q-Achse		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

p0389[0...n]	Erreger-Bemessungsleerlaufstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [A]	Max 10000.00 [A]	Werkseinstellung 0.00 [A]

p0390[0...n]	Erreger-Bemessungsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [A]	Max 10000.00 [A]	Werkseinstellung 0.00 [A]

p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p0391[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0392[0...n]	Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 6000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p0393[0...n]	Stromregleradaption P-Verstärkung Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
r0395[0...n]	Ständerwiderstand aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300, 6730, 6731, 6732 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

r0396[0...n]	Läuferwiderstand aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

p0398[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.000000	Max 10.000000	Werkseinstellung 0.000000

p0399[0...n]	Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.000000	Max 10.000000	Werkseinstellung 0.000000

p0400[0...n]	Gebertyp Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1580, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10100	Werkseinstellung 0

p0401[0...n]	Gebertyp OEM Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1580, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32767	Werkseinstellung 0

p0402[0...n]	Getriebetyp Auswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	1	10100	9999
p0404[0...n]	Geberkonfiguration wirksam		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0405[0...n]	Rechteckgeber Spur A/B		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1111 bin
p0407[0...n]	Linearer Geber Gitterteilung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 250000000 [nm]	Werkseinstellung 16000 [nm]
p0408[0...n]	Rotatorischer Geber Strichzahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048

p0408	TM41 Gebernachbildung Strichzahl		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 32	Max 16384	Werkseinstellung 2048

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0410[0...n]	Geber Invertierung Istwert		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0411[0...n]	Messgetriebe Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0412[0...n]	Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4194303	Werkseinstellung 0

p0413[0...n]	Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 4294967300.00	Werkseinstellung 0.00
p0414[0...n]	Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16
p0415[0...n]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14
p0416[0...n]	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1 (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000
p0417[0...n]	Geber Safety Vergleichsalgorithmus (erkannt)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255

p0418[0...n]	Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11

p0418	TM41 Gebernachbildung Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits)		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11

p0419[0...n]	Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits)		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 9

p0420[0...n]	Geberanschluss		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0421[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 4096

p0422[0...n]	Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]
p0423[0...n]	Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1073741823	Werkseinstellung 8192
p0424[0...n]	Geber linear Nullmarkenabstand		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [mm]	Max 65535 [mm]	Werkseinstellung 20 [mm]
p0425[0...n]	Geber rotatorisch Nullmarkenabstand		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 8570 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
p0426[0...n]	Geber Nullmarke Differenzabstand		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1

p0427[0...n]	Geber SSI Baudrate		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [kHz]	Max 65535 [kHz]	Werkseinstellung 100 [kHz]

p0428[0...n]	Geber SSI Monoflopzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [µs]	Max 65535 [µs]	Werkseinstellung 30 [µs]

p0429[0...n]	Geber SSI Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin

p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

p0430[0...n]	Sensor Module Konfiguration		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

p0431[0...n]	Kommutierungswinkeloffset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]

p0432[0...n]	Getriebefaktor Geberumdrehungen		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10000	Werkseinstellung 1

p0433[0...n]	Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10000	Werkseinstellung 1

p0434[0...n]	Geber SSI Fehlerbit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0435[0...n]	Geber SSI Warnbit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0436[0...n]	Geber SSI Paritybit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

p0437[0...n]	Sensor Module Konfiguration erweitert		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber), SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

p0438[0...n]	Rechteckgeber Filterzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100.00 [µs]	Werkseinstellung 0.64 [µs]

p0439[0...n]	Geber Hochlaufzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65535 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p0440[0...n]	Geber Seriennummer kopieren		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0441[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0442[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0443[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0444[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0445[0...n]	Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p0446[0...n]	Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0447[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Absolutwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 25

p0448[0...n]	Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p0449[0...n]	Geber SSI Bitanzahl Füllbits		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 1

r0451[0...2]	Kommutierungswinkelfaktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0452	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]

r0452[0...2]	Rechteckgeber Filterzeit Anzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]

p0453[0...n]	Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]

r0455	Geberkonfiguration erkannt		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0455[0...2]	Geberkonfiguration erkannt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0456	Geberkonfiguration unterstützt		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0456[0...2]	Geberkonfiguration unterstützt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0458	Sensor Module Eigenschaften		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0458	Sensor Module Eigenschaften		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0458[0...2]	Sensor Module Eigenschaften		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0458[0...2]	Sensor Module Eigenschaften		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0459	Sensor Module Eigenschaften erweitert		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0459	Sensor Module Eigenschaften erweitert		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0459[0...2]	Sensor Module Eigenschaften erweitert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0459[0...2]	Sensor Module Eigenschaften erweitert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0460	Geber Seriennummer Teil 1		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0460[0...2]	Geber Seriennummer Teil 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0461	Geber Seriennummer Teil 2		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0461[0...2]	Geber Seriennummer Teil 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0462	Geber Seriennummer Teil 3		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0462[0...2]	Geber Seriennummer Teil 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0463	Geber Seriennummer Teil 4		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0463[0...2]	Geber Seriennummer Teil 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0464	Geber Seriennummer Teil 5		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0464[0...2]	Geber Seriennummer Teil 5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0465[0...27]	Geber 1 Identnummer/Seriennummer		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0466[0...27]	Geber 2 Identnummer/Seriennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0467[0...27]	Geber 3 Identnummer/Seriennummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0469	Absolutwertgeber linear Messschritte		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [nm]	Max - [nm]	Werkseinstellung - [nm]

r0469[0...2]	Absolutwertgeber linear Messschritte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [nm]	Max - [nm]	Werkseinstellung - [nm]

r0470	Redundante Groblagewert Gültige Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0470[0...2]	Redundante Groblagewert Gültige Bits		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0471	Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0471[0...2]	Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0472	Redundante Groblagewert Relevante Bits		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0472[0...2]	Redundante Groblagewert Relevante Bits		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0473	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0473[0...2]	Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0474	Redundante Groblagewert Konfiguration		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0474[0...2]	Redundante Groblagewert Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0475	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0475[0...2]	Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0477	CO: Messgetriebe Lagedifferenz		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0477[0...2]	CO: Messgetriebe Lagedifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0479	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0479[0...2]	CO: Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0479	CO: TM41 Gebernachbildung Diagnose Gn_XIST1		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0480	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle		
ENC, ENC_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 4720, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p0480[0...2]	CI: Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 4720, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r0481	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704, 4730, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0481[0...2]	CO: Geberzustandswort Gn_ZSW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4010, 4704, 4730, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0481	CO: TM41 Gebernachbildung Zustandswort Gn_ZSW		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0482	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704, 4735, 4740, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0482[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4735, 4740, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0482	CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST1		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0483	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4704, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0483[0...2]	CO: Geberlageistwert Gn_XIST2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1580, 1680, 4704, 4750
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0483	CO: TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST2		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0484			
ENC, ENC_840			
	CO: Redundante Gebergroblage + CRC		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0484[0...2]			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC			
	CO: Redundante Gebergroblage + CRC		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0485			
ENC, ENC_840			
	CO: Messgetriebe Geberroh wert inkrementell		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0485[0...2]			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC			
	CO: Messgetriebe Geberroh wert inkrementell		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0486			
ENC, ENC_840			
	CO: Messgetriebe Geberroh wert absolut		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0486[0...2]	CO: Messgetriebe Geberrohwerwert absolut		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0487	Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 4704, 4720, 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0487[0...2]	Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1580, 4704, 4720, 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0488	Messtaster 1 Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0488[0...2]	Messtaster 1 Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0488[0...2]	Messtaster 1 Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0
p0489 ENC, ENC_840	Messtaster 2 Eingangsklemme Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0
p0489[0...2] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Messtaster 2 Eingangsklemme Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0
p0489[0...2] SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Messtaster 2 Eingangsklemme Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0
p0490 CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4740 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p0491 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motorgeber Störreaktion GEBER Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0

p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER		
TM41	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	5	0

p0491	Motorgeber Störreaktion GEBER		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	5	0

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

p0492	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.00 [m/min]

p0492	Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

p0492	Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je Abtastzyklus		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.00 [m/min]

p0492	Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p0493	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0493[0...n]	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0493[0...n]	Nullmarkenauswahl Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0494[0...n]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p0495	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4735
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	8	0

p0495[0...2]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4735
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	8	0

p0495[0...2]	Nullmarkenersatz Eingangsklemme		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 4735
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	51	0

p0496	Geber Diagnosesignal Auswahl		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	86	0

p0496[0...2]	Geber Diagnosesignal Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	86	0

r0497	Geber Diagnosesignal Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0497[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0498	Geber Diagnosesignal Low-Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0498[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal Low-Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0499	Geber Diagnosesignal High-Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0499[0...2]	CO: Geber Diagnosesignal High-Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0500	Technologische Anwendung (Applikation)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 5), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: - Min 100	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 102	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100

p0500	Technologische Anwendung (Applikation)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 5), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0505	Einheitensystem Auswahl		
A_INF, B_INF, ENC, ENC_840, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p0528	Reglerverstärkung Einheitensystem		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0528	Reglerverstärkung Einheitensystem		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p0530[0...n]	Lager Ausführung Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 104	Werkseinstellung 0

p0531[0...n]	Lager Codennummer Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
p0532[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Lager Maximaldrehzahl Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
p0532[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Lager Maximalgeschwindigkeit Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 1000.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]
p0532[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Lager Maximaldrehzahl Änderbar: C2(1, 3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 210000.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]
r0565[0...15] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: Messtaster-Zeitstempel Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0566[0...3] CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	CO: Messtaster-Zeitstempelbezug Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0567	CO: Messtaster Diagnosewort		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0570	Sperrliste Werte wirksam Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 50	Werkseinstellung 0

p0571[0...49]	Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2142	Werkseinstellung 0

p0571[0...49]	Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2142	Werkseinstellung 0

p0572[0...n]	Sperrliste aktivieren/deaktivieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0573	Automatische Bezugswertberechnung sperren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0578[0...n]	Technologieabhängige Parameter berechnen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(5), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0580	Messtaster Eingangsklemme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0581	Messtaster Flanke		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0582	Messtaster Pulse pro Umdrehung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 12	Werkseinstellung 1

p0583	Messtaster Messzeit maximal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.040 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
r0586	CO: Messtaster Drehzahlwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r0586	CO: Messtaster Geschwindigkeitswert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r0587	CO: Messtaster Messzeit gemessen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0588	CO: Messtaster Pulszähler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0589	Messtaster Wartezeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0595	Technologische Einheit Auswahl		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: C2(5) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Applikationen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 32	Werkseinstellung 1
p0596	Technologische Einheit Bezugsgröße		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 1.00
p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 21	Werkseinstellung 1
p0600[0...n]	Motortemperatursensor für Überwachung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 21	Werkseinstellung 0
p0601	Temperatursensor Sensortyp		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0

p0601[0...n]	Motortemperatursensor Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 11	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2

p0602	Par_schaltg Leistungsteilnummer Temperatursensor		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0603	CI: Motortemperatur Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0604[0...n]	Mot_temp_mod 1/KTY Warnschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max 200.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 120.0 [°C]

p0604[0...n]	Mot_temp_mod 1/KTY Warnschwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max 200.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 130.0 [°C]

p0605[0...n]	Mot_temp_mod 1/2 Schwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max 200.0 [°C]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016, 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 145.0 [°C]

p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 240.000 [s]
p0606[0...n]	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p0607[0...n]	Temperatursensorfehler Zeitstufe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.100 [s]
p0608[0...3]	CI: Motortemperatur Signalquelle 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0609[0...3]	CI: Motortemperatur Signalquelle 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0610[0...n]	Motorübertemperatur Reaktion		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2

p0611[0...n]	I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 20000 [s]	Werkseinstellung 0 [s]

p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 bin

p0612[0...n]	Mot_temp_mod Aktivierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 bin

p0615[0...n]	Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°C]	Max 220.0 [°C]	Werkseinstellung 180.0 [°C]

p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°C]	Max 200.0 [°C]	Werkseinstellung 195.0 [°C]

p0616[0...n]	Motorübertemperatur Warnschwelle 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°C]	Max 200.0 [°C]	Werkseinstellung 130.0 [°C]

p0617[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 40.0 [%]

p0618[0...n]	Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 15.0 [%]

p0619[0...n]	Läufer Thermisch relevante Masse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 20.0 [%]

p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2

p0620[0...n]	Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

p0621[0...n]	Identifikation Ständerwiderstand nach Wiedereinschaltung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p0622[0...n]	Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach Wiedereinschaltung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r0623	Ständerwiderstand der Rs-Identifikation nach Wiedereinschalten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Ohm]	Max - [Ohm]	Werkseinstellung - [Ohm]

p0624[0...n]	Motor Temperatur Offset PT100		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100.0 [K]	Max 100.0 [K]	Werkseinstellung 0.0 [K]

p0625[0...n]	Motor Umgebungstemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -40 [°C]	Max 80 [°C]	Werkseinstellung 20 [°C]

p0626[0...n]	Motor Übertemperatur Ständereisen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 50 [K]

p0627[0...n]	Motor Übertemperatur Ständerwicklung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 80 [K]

p0628[0...n]	Motor Übertemperatur Läuferwicklung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 20 [K]	Max 200 [K]	Werkseinstellung 100 [K]
r0630[0...n]	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r0631[0...n]	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r0632[0...n]	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r0633[0...n]	Mot_temp_mod Rotortemperatur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
p0634[0...n]	Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Vseff]	Max 100.000 [Vseff]	Werkseinstellung 0.000 [Vseff]

p0635[0...n]	Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	
p0636[0...n]	Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	
p0637[0...n]	Q-Fluss Flussgradient gesättigt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [mH]
	Min 0.00 [mH]	Max 10000.00 [mH]	
p0640[0...n]	Stromgrenze		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5722, 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	
p0641[0...n]	CI: Stromgrenze variabel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1
	Min -	Max -	
p0642[0...n]	Geberloser Betrieb Stromreduktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.00 [%]
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	

p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0643[0...n]	Überspannungsschutz bei Synchronmotoren		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0645[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT1		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N/Aeff]	Max 200.00 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]

p0645[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT1		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 200.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]

p0646[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT3		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0647[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT5		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0648[0...n]	Motor kT-Kennlinie kT7		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0650[0...n]	Motor Betriebsstunden aktuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 4294967295 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
p0651[0...n]	Motor Betriebsstunden Wartungsintervall		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [h]	Max 150000 [h]	Werkseinstellung 0 [h]
p0652[0...n]	Motor Ständerwiderstand Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0653[0...n]	Motor-Ständerstreuinduktivität Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0655[0...n]	Motor-Hauptinduktivität d-Achse gesättigt Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p0656[0...n]	Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0657[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität d-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0658[0...n]	Motor-Dämpferinduktivität q-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0659[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand d-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0660[0...n]	Motor-Dämpferwiderstand q-Achse Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p0680[0...7]	Zentraler Messtaster Eingangsklemme		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0

p0681	BI: Zentraler Messtaster Synchronisationssignal Signalquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0682	CI: Zentraler Messtaster Steuerwort Signalquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0684	Zentraler Messtaster Auswerteverfahren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

r0685	Zentraler Messtaster Steuerwort Anzeige		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0686[0...7]	CO: Zentraler Messtaster Messzeit steigende Flanke		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0687[0...7]	CO: Zentraler Messtaster Messzeit fallende Flanke		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0688	CO: Zentraler Messtaster Zustandswort Anzeige		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0700[0...n]	Makro Binektoreingänge (BI)		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0700	Makro Binektoreingänge (BI) für TMs		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p0713[0...7]	BI: Nockenfunktion Sollzustand		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0714[0...7]	CI: Nockenfunktion Setzzeit		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p0715[0...7]	CI: Nockenfunktion Rücksetzzeit		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r0716.0...7	CO/BO: Nockenfunktion Ausgang		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0721	CU Digitaleingänge Klemmenistwert		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0721	CX Digitaleingänge Klemmenistwert		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2220, 2230, 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0721	CU Digitaleingänge Klemmenistwert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0722.0...21	CO/BO: CU Digitaleingänge Status		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0722.0...17	CO/BO: CX Digitaleingänge Status		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2220, 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0722.0...22	CO/BO: CU Digitaleingänge Status		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0723.0...21	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0723.0...17	CO/BO: CX Digitaleingänge Status invertiert		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1512, 2220, 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0723.0...22	CO/BO: CU Digitaleingänge Status invertiert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0728	CU Eingang oder Ausgang einstellen		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p0728	CX Eingang oder Ausgang einstellen		
CU_NX_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1512, 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

r0729	CU Digitalausgänge Zugriffshoheit		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0729	CX Digitalausgänge Zugriffshoheit		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0729	CU Digitalausgänge Zugriffshoheit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0738	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2030, 2130
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0738	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2230
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0739	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2130
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0739	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 9		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2230
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0740	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2031, 2131 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0740	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0741	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2031, 2131 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0741	BI: CX Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0742	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2132 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p0743	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2132 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0744	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0745	BI: CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0746	BI: CU Signalquelle für Klemme DO 16		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1510, 2030, 2130 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r0747	CU Digitalausgänge Status		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0747	CX Digitalausgänge Status		
CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0747	CU Digitalausgänge Status		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0748	CU Digitalausgänge invertieren		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p0748	CX Digitalausgänge invertieren		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2230, 2231
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p0748	CU Digitalausgänge invertieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2030, 2031, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
r0752[0]	CO: CU Analogeingang Eingangsspannung/-strom aktuell		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0753[0]	CU Analogeingang Glättungszeitkonstante		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [ms]
r0755[0]	CO: CU Analogeingang Aktueller Wert in Prozent		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
p0756[0]	CU Analogeingang Typ		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 5	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4
p0757[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert x1		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p0758[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert y1		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [%]
p0759[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert x2		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.000

p0760[0]	CU Analogeingang Kennlinie Wert y2		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p0761[0]	CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mA]	Max 20.00 [mA]	Werkseinstellung 2.00 [mA]

p0762[0]	CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p0763[0]	CU Analogeingang Offset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000

p0766[0]	CU Analogeingang Betragsbildung aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p0767[0]	BI: CU Analogeingang Signalquelle für invertieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0768[0]	CU Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 20.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p0769[0]	BI: CU Analogeingang Freigabe Signalquelle		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p0771[0...2]	CI: Messbuchsen Signalquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r0772[0...2]	Messbuchsen Auszugebendes Signal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r0774[0...2]	Messbuchsen Ausgangsspannung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p0776[0...2]	Messbuchsen Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 96	Max 99	Werkseinstellung 99

p0777[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert x1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p0778[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert y1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [V]	Max 4.98 [V]	Werkseinstellung 2.49 [V]

p0779[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert x2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [%]	Max 427.9E9 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p0780[0...2]	Messbuchsen Kennlinie Wert y2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [V]	Max 4.98 [V]	Werkseinstellung 4.98 [V]

p0783[0...2]	Messbuchsen Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -4.98 [V]	Max 4.98 [V]	Werkseinstellung 0.00 [V]

p0784[0...2]	Messbuchsen Begrenzung ein/aus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r0786[0...2]	Messbuchsen Normierung pro Volt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8134 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0788[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p0789[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse Verstärkung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 1.00000

r0790[0...2]	Messbuchsen Physikalische Adresse Signalwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0795	CX Digitaleingänge Simulationsmodus		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2220, 2230, 2231 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0795	CU Digitaleingänge Simulationsmodus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
CU_I_840, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p0796	CX Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0796	CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p0797[0]	CU Analogeingang Simulationsmodus		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0798[0]	CU Analogeingang Simulationsmodus Sollwert		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000
p0799[0...2]	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
CU_I_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0799[0...2]	CX Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
CU_NX_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0799[0...2]	CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2020, 2030, 2031
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p0806	BI: Steuerungshoheit sperren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r0807.0	BO: Steuerungshoheit aktiv		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0809[0...2]	Befehlsdatensatz CDS kopieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0810	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0811	BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0819[0...2]	Antriebsdatensatz DDS kopieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 0
p0820[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0821[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p0822[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0823[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0824[0...n]	BI: Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8565, 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0826[0...n]	Motorumschaltung Motornummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0827[0...n]	Motorumschaltung Zustandswort Bitnummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p0828[0...n]	BI: Motorumschaltung Rückmeldung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r0830.0...15	CO/BO: Motorumschaltung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0831[0...15]	BI: Motorumschaltung Schützrückmeldung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r0832.0...15	CO/BO: Motorumschaltung Schützrückmeldung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0833	Datensatzumschaltung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin

p0833	Datensatzumschaltung Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(15) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0010 bin

r0835.2	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort		
ENC, ENC_840, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0835.0...11	CO/BO: Datensatzumschaltung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8575 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0836.0...3	CO/BO: Befehlsdatensatz CDS angewählt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 8560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0837.0...4	CO/BO: Antriebsdatensatz DDS angewählt		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0838[0...3]	Motor-/Geberdatensatz angewählt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8565 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0839	Motorumschaltung Schützensteuerung Verzögerungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 500 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p0840[0...n]	BI: EIN/AUS (AUS1)		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2610, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	0

p0840	BI: EIN/AUS (AUS1)		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	0

p0844[0...n]	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p0844	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p0845[0...n]	BI: Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p0848[0...n]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0848	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0849[0...n]	BI: Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0852[0...n]	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0852	BI: Betrieb freigeben/Betrieb sperren		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p0854[0...n]	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	1	

p0854	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 8720, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	1	

p0854	BI: Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	1	

p0855[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt öffnen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p0856[0...n]	BI: Drehzahlregler freigeben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	1	

p0856[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler freigeben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p0857	Leistungsteil Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [ms]	Max 60000.0 [ms]	Werkseinstellung 6000.0 [ms]

p0857	Leistungsteil Überwachungszeit		
SERVO_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8760, 8864, 8964
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100.0 [ms]	Max 60000.0 [ms]	Werkseinstellung 2000.0 [ms]

p0858[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt schließen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 9719.13

p0858[0...n]	BI: Haltebremse unbedingt schließen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2501, 2701, 2707
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p0860	BI: Netzschütz Rückmeldung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	863.1
p0861	Netzschütz Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634, 8734, 8834, 8934 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	0 [ms]	Max	5000 [ms]
		Werkseinstellung	100 [ms]
p0862	Leistungsteil Einschaltverzögerung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2610, 8732, 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	0 [ms]	Max	65000 [ms]
		Werkseinstellung	0 [ms]
r0863.0...2	CO/BO: Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	-
p0864	BI: Einspeisung Betrieb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1773, 1774, 2610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p0868	Leistungsteil DC-Schalter Entprellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65000 [ms]	Werkseinstellung 65000 [ms]
r0873	CO/BO: Einspeisung gesamt Betrieb		
B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0874	BI: Smart/Basic Line Module Betrieb		
B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r0887.0...13	BO: ESR Zustandswort		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p0888	ESR Konfiguration		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p0889	BI: ESR Reaktion freigeben		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2090.9
p0890[0...4]	BI: ESR Trigger		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 2090.2 [1] 9721.15 [2] 9723.1 [3] 9723.2 [4] 0
p0891	ESR AUS-Rampe		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0892	ESR Zeitstufe		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 20.00 [s]	Werkseinstellung 0.50 [s]
p0893	ESR Geschwindigkeit		
SERVO (ESR, Lin), SERVO_840 (ESR, Lin), SERVO_AC (ESR, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [m/min]	Max 340.28235E36 [m/min]	Werkseinstellung 0 [m/min]

p0893	ESR Drehzahl		
SERVO (ESR), SERVO_840 (ESR), SERVO_AC (ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3082 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [1/min]	Max 340.28235E36 [1/min]	Werkseinstellung 0 [1/min]

p0894	Parken Voreinstellung		
ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin

p0894	Parken Voreinstellung		
ENC, SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p0894	Parken Voreinstellung		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin

p0895[0...n]	BI: Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r0896.0	BO: Parkende Achse Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p0897	BI: Parkende Achse Anwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
r0898.0...10	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0898.0...10	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8720 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0898.0...15	CO/BO: Steuerwort Antriebsobjekt 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0898.10	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung Geber DO		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0898.0...14	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0898.0...14	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0898.0...13	CO/BO: Steuerwort Ablaufsteuerung		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0899.0...12	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 8826, 8926 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0899.0...12	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r0899.0...15	CO/BO: Zustandswort Antriebsobjekt 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r0899.7...9			
ENC, ENC_840	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung Geber DO		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0899.0...15			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1530, 2503
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r0899.0...15			
TM41	CO/BO: Zustandswort Ablaufsteuerung		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9680
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p0915[0...29]			
TM15	TM15 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung		
	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4273	[0] 4201 [1] 4204 [2] 4205 [3] 4211 [4] 4212 [5] 4213 [6...29] 0

p0915[0...35]	TM17 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung		
TM17	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4265	[0] 4201
			[1] 4204
			[2] 4211
			[3] 4212
			[4...35] 0

p0916[0...29]	TM15 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung		
TM15	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4373	[0] 4301
			[1] 4304
			[2] 4305
			[3] 4311
			[4] 4312
			[5] 4313
			[6...29] 0

p0916[0...35]	TM17 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung		
TM17	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4365	[0] 4301
			[1] 4304
			[2] 4311
			[3] 4312
			[4...35] 0

p0918	PROFIBUS Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1520, 2410
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	126	126

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
A_INF, B_INF, S_INF	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 370	Max 999	Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
CU_I_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 390	Max 999	Werkseinstellung 391
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
CU_NX_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 390	Max 999	Werkseinstellung 390
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 390	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 81	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 136

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 7	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO (Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (Lagereg, Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
TM15, TM17	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 0	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2481, 2483 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
TM41	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 3	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 9677, 9679, 9681, 9683 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999
p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR (EPOS, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, n/ M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 7	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR (Lagereg, n/M), VECTOR_AC (Lagereg, n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999

p0922	IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1520, 2415, 2416, 2419, 2420, 2421, 2422, 2423
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999

r0924[0...1]	ZSW-Bit Impulse freigegeben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2454, 2456 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0925	PROFIdrive takt synchron Lebenszeichentoleranz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 1

r0930	PROFIdrive Betriebsmodus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0944	CO: Störpufferänderungen Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0945[0...63]	Störcode		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0946[0...65534]	Störodelist		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 0 Werkseinstellung -
r0947[0...63]	Störnummer		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r0948[0...63]	Störzeit gekommen in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]
r0949[0...63]	Störwert		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p0952	Störfälle Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1710, 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
r0963	PROFIBUS Baudrate		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
r0964[0...6]	Geräteidentifikation		
CU_I_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0964[0...6]	Geräteidentifikation		
CU_NX_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0964[0...6]	Geräteidentifikation		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r0965	PROFIdrive Profilnummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0969	Systemlaufzeit relativ		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p0970	Einspeisung Parameter zurücksetzen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0

p0970	ENCODER Parameter zurücksetzen		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0

p0970	Antrieb Parameter zurücksetzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0

p0970	TB30 Parameter zurücksetzen		
TB30	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0

p0970	TM120 Parameter zurücksetzen		
TM120	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0

p0970	TM15 Parameter zurücksetzen		
TM15	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM150 Parameter zurücksetzen		
TM150	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM15DI/DO Parameter zurücksetzen		
TM15DI_DO	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM17 Parameter zurücksetzen		
TM17	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM31 Parameter zurücksetzen		
TM31	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM41 Parameter zurücksetzen		
TM41	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
	Min 0	Max 100	

p0970	TM54F Parameter zurücksetzen		
TM54F_MA	Änderbar: C2(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100	Werkseinstellung 0
p0971	Antriebsobjekt Parameter speichern		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p0972	Antriebsgerät Reset		
CU_I_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p0972	Antriebsgerät Reset		
CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p0972	Antriebsgerät Reset		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r0975[0...10]	Antriebsobjekt Identifikation		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p0976	Alle Parameter zurücksetzen und laden		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1013	Werkseinstellung 0

p0977	Alle Parameter speichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Werkseinstellungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1013	Werkseinstellung 0

p0978[0...24]	Liste der Antriebsobjekte		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung [0] 1 [1...24] 0

r0979[0...10]	PROFdrive Geberformat		
ENC, ENC_840, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0979[0...10]	PROFdrive Geberformat		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0979[0...30]	PROFIdrive Geberformat		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0979[0...30]	PROFIdrive Geberformat		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0980[0...299]	Liste vorhandener Parameter 1		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0981[0...299]	Liste vorhandener Parameter 2		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0989[0...299]	Liste vorhandener Parameter 10		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0990[0...99]	Liste geänderter Parameter 1		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r0991[0...99]	Liste geänderter Parameter 2		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r0999[0...99]	Liste geänderter Parameter 10		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p1000[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	999999	0

p1000[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Geschwindigkeitssollwerte		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	999999	0

p1001[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1021, 3010
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.000 [m/min]	1000.000 [m/min]	0.000 [m/min]

p1001[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1021, 3010
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

p1002[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1002[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1003[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1003[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1004[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 4		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1004[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 4		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1005[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 5		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1005[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 5		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1006[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 6		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1006[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 6		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1007[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 7		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1007[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 7		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1008[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 8		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1008[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 8		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1009[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 9		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1009[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 9		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1010[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 10		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1010[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 10		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1011[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 11		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1011[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 11		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1012[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert 12		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1012[0...n]	CO: Drehzahlfest Sollwert 12		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1013[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 13		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1013[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 13		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1014[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 14		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1014[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 14		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1015[0...n]	CO: Geschwindigkeitsfestsollwert 15		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1021, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1015[0...n]	CO: Drehzahlfestsollwert 15		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1021, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1020[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 0		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1020[0...n]	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 0		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1021[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1021[0...n]	BI: Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1022[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1022[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1023[0...n]	BI: Geschwindigkeitsfest Sollwert-Auswahl Bit 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1023[0...n]	BI: Drehzahlfest Sollwert-Auswahl Bit 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1024	CO: Geschwindigkeitsfest Sollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1024	CO: Drehzahlfest Sollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1030[0...n]	Motorpotenziometer Konfiguration		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0110 bin

p1035[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert höher		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1035	BI: Nullmarken freigeben		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9677 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1036[0...n]	BI: Motorpotenziometer Sollwert tiefer		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1037[0...n]	Motorpotenziometer Maximaldrehzahl		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimalgeschwindigkeit		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1038[0...n]	Motorpotenziometer Minimaldrehzahl		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1039[0...n]	BI: Motorpotenziometer Invertierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1040[0...n]	Motorpotenziometer Startwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1041[0...n]	BI: Motorpotenziometer Hand/Automatik		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1042[0...n]	CI: Motorpotenziometer Automatik Sollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1043[0...n]	BI: Motorpotenziometer Setzwert übernehmen		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1044[0...n]	CI: Motorpotenziometer Setzwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1045	CO: Motorpotenziometer Geschwindigkeitssollwert vor Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1045	CO: Motorpotenziometer Drehzahlsollwert vor Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1047[0...n]	Motorpotenziometer Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 1000.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
p1048[0...n]	Motorpotenziometer Rücklaufzeit		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 1000.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1050	CO: Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1051[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG positive Richtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1051[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1052[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze HLG negative Richtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1052[0...n]	CI: Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1055[0...n]	BI: Tippen Bit 0		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1056[0...n]	BI: Tippen Bit 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1058[0...n]	Tippen 1 Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1058[0...n]	Tippen 1 Drehzahlsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1059[0...n]	Tippen 2 Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1059[0...n]	Tippen 2 Drehzahlsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1063[0...n]	Geschwindigkeitsgrenze Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 1000.000 [m/min]

p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]

p1063[0...n]	Drehzahlgrenze Sollwertkanal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 40000.000 [1/min]

p1070[0...n]	CI: Hauptsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1024[0]

p1071[0...n]	CI: Hauptsollwert Skalierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
r1073	CO: Hauptsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1073	CO: Hauptsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1075[0...n]	Cl: Zusatzsollwert		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1076[0...n]	Cl: Zusatzsollwert Skalierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r1077	CO: Zusatzsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r1078	CO: Gesamtsollwert wirksam		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

p1080[0...n]	Minimalgeschwindigkeit		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [m/min]

p1080[0...n]	Minimaldrehzahl		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.000 [1/min]	Max 19500.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1082[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Maximaldrehzahl Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1500.000 [1/min]
p1082[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Maximalgeschwindigkeit Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max 1000.000 [m/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000.000 [m/min]
r1082[0...n] TM41	Gebernachbildung Maximaldrehzahl Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
p1082[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Maximaldrehzahl Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1500.000 [1/min]
p1083[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max 210000.000 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 210000.000 [1/min]

p1083[0...n]	CO: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 1000.000 [m/min]

p1083[0...n]	CO: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 6732 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 40000.000 [1/min]

r1084	CO: Drehzahlgrenze positiv wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1084	CO: Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1085[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1085[0...n]	CI: Drehzahlgrenze positive Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1083[0]

p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 0.000 [1/min]	Werkseinstellung -210000.000 [1/min]

p1086[0...n]	CO: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.000 [m/min]	Max 0.000 [m/min]	Werkseinstellung -1000.000 [m/min]

p1086[0...n]	CO: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -210000.000 [1/min]	Max 0.000 [1/min]	Werkseinstellung -40000.000 [1/min]

r1087	CO: Drehzahlgrenze negativ wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1087	CO: Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050, 3095 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1088[0...n]	CI: Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1086[0]

p1088[0...n]	CI: Drehzahlgrenze negative Drehrichtung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1086[0]

p1091[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 1		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.000 [m/min]	Max	1000.000 [m/min]
		Werkseinstellung	0.000 [m/min]

p1091[0...n]	Ausblenddrehzahl 1		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.000 [1/min]	Max	210000.000 [1/min]
		Werkseinstellung	0.000 [1/min]

p1092[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 2		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.000 [m/min]	Max	1000.000 [m/min]
		Werkseinstellung	0.000 [m/min]

p1092[0...n]	Ausblenddrehzahl 2		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.000 [1/min]	Max	210000.000 [1/min]
		Werkseinstellung	0.000 [1/min]

p1093[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 3		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1093[0...n]	Ausblendrehzahl 3		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1094[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit 4		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1094[0...n]	Ausblendrehzahl 4		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]
p1101[0...n]	Ausblendgeschwindigkeit Bandbreite		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 0.000 [m/min]
p1101[0...n]	Ausblendrehzahl Bandbreite		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 0.000 [1/min]

p1106[0...n]	CI: Minimalgeschwindigkeit Signalquelle		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1106[0...n]	CI: Minimaldrehzahl Signalquelle		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1110[0...n]	BI: Richtung negativ sperren		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1111[0...n]	BI: Richtung positiv sperren		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r1112	CO: Geschwindigkeitssollwert nach Minimalbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

r1112	CO: Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1113[0...n]	BI: Sollwert Invertierung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2441, 2442, 2505, 3040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3040, 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1114	CO: Sollwert nach Richtungsbegrenzung		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3040, 3050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1115	Hochlaufgeber Auswahl		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1690, 3050, 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r1119	CO: Hochlaufgeber Sollwert am Eingang		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1690, 3050, 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.000 [s]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR)	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.000 [s]

p1120[0...n]	Hochlaufgeber Hochlaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999999.000 [s]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
SERVO_840	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1121[0...n]	Hochlaufgeber Rücklaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3060, 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p1122[0...n]	Bl: Hochlaufgeber überbrücken		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 2505
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1130[0...n]	Hochlaufgeber Anfangsverrundungszeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 3070
	P-Gruppe: Sollwerte	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1131[0...n]	Hochlaufgeber Endverrundungszeit		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1134[0...n]	Hochlaufgeber Verrundungstyp		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1135[0...n]	AUS3 Rücklaufzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 3.000 [s]
p1136[0...n]	AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1137[0...n]	AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 30.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1138[0...n]	CI: HochlaufRampe Skalierung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1139[0...n]	CI: RücklaufRampe Skalierung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1140[0...n]	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1140	BI: Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1141[0...n]	BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1141	BI: Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1142[0...n]	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2501 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1142	BI: Sollwert freigeben/Sollwert sperren		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1143[0...n]	BI: Hochlaufgeber Setzwert übernehmen		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1144[0...n]	CI: Hochlaufgeber Setzwert		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0	50.0	1.3

p1145[0...n]	Hochlaufgeber Nachführung Intensität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0	50.0	1.3

p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [m/min]	10.000 [m/min]	0.200 [m/min]

p1148[0...n]	Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 1000.000 [1/min]	Werkseinstellung 19.800 [1/min]

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 22_2 Normierung: p2007	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/s ²]	Max - [m/s ²]	Werkseinstellung - [m/s ²]

r1149	CO: Hochlaufgeber Beschleunigung		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 39_1 Normierung: p2007	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3060, 3070 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/s ²]	Max - [1/s ²]	Werkseinstellung - [1/s ²]

r1150	CO: Hochlaufgeber Geschwindigkeitssollwert am Ausgang		
SERVO (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1150	CO: Hochlaufgeber Drehzahlsollwert am Ausgang		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1151[0...n]	Hochlaufgeber Konfiguration		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3070 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p1152	BI: Sollwert 2 Freigabe		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2711, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	899.15
p1155[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080, 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p1155[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080, 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p1155	CI: TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwert 1		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1160[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1160[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r1169	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1 und 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1169	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1 und 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r1170	CO: Drehzahlregler Sollwert Summe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 1690, 1700, 1750, 3080, 5020, 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1170	CO: Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 1750, 3080, 5020 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
p1189[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Drehzahl Sollwert Konfiguration Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0011 bin
p1189[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Geschwindigkeit Sollwert Konfiguration Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0011 bin
p1189 TM41	TM41 Gebernachbildung Konfiguration Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0010 bin
p1190 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CI: DSC Lageabweichung XERR Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p1191 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CI: DSC Lagereglerverstärkung KPC Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1192[0...n]	DSC Geberauswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p1193[0...n]	DSC Geberanpassung Faktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1000000.000	Werkseinstellung 1.000

p1194	CI: DSC Steuerwort DSC_STW		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1194	CI: DSC Steuerwort DSC_STW		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1195	CI: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1195	CI: DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1197	Geschwindigkeitsfestsollwert Nummer aktuell		
SERVO (Erw Sollw, Lin), SERVO_840 (Erw Sollw, Lin), SERVO_AC (Erw Sollw, Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r1197	Drehzahlfestsollwert Nummer aktuell		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r1198.0...15	CO/BO: Steuerwort Sollwertkanal		
SERVO (Erw Sollw), SERVO_840 (Erw Sollw), SERVO_AC (Erw Sollw), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2505 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r1199.0...8	CO/BO: Hochlaufgeber Zustandswort		
SERVO (Erw Sollw, ESR), SERVO_840 (Erw Sollw, ESR), SERVO_AC (Erw Sollw, ESR), VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 3080, 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p1200[0...n]	Fangen Betriebsart		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	6	0

p1201[0...n]	BI: Fangen Freigabe Signalquelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1202[0...n]	Fangen Suchstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 400 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1203[0...n]	Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 4000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

r1204.0...13	CO/BO: Fangen U/f-Steuerung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1205.0...15	CO/BO: Fangen Vektorregelung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1206[0...9]	Störungen ohne automatische Wiedereinschaltung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Funktionen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0
p1207	BI: WEA Anbindung nachfolgendes Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1208[0...1]	BI: WEA Modifikation Einspeisung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0
p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p1210	Wiedereinschaltautomatik Modus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p1211	Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 3

p1211	Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 3

p1212	Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]

p1212	Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]

p1213[0...1]	Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 10000.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]
p1213[0...1]	Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 10000.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]
r1214.0...15	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1214.0...15	CO/BO: Wiedereinschaltautomatik Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1215	Motorhaltebremse Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2707, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p1216	Motorhaltebremse Öffnungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p1217	Motorhaltebremse Schließzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100 [ms]

p1218[0...1]	BI: Motorhaltebremse öffnen		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1219[0...3]	BI: Motorhaltebremse sofort schließen		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 0 [1] 0 [2] 0 [3] 1229.9

p1220	CI: Motorhaltebremse öffnen Signalquelle Schwelle		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1221	Motorhaltebremse öffnen Schwelle		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p1222	BI: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremsen geschlossen		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1223	BI: Motorhaltebremse Rückmeldung Bremsen offen		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1224[0...3]	BI: Motorhaltebremse schließen bei Stillstand		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1225	CI: Stillstandserkennung Schwellwert		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 63[0]

p1226[0...n]	Stillstandserkennung Drehzahlschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]

p1226[0...n]	Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.20 [m/min]

p1227	Stillstandserkennung Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 4.000 [s]

p1228	Impulslöschung Verzögerungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2701, 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 299.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r1229.1...11	CO/BO: Motorhaltebremse Zustandswort		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1230[0...n]	BI: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7014, 7016, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1231[0...n]	Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7014, 7016, 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 0
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1232[0...n]	Gleichstrombremsung Bremsstrom		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p1233[0...n]	Gleichstrombremsung Zeitdauer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 3600.0 [s]	Werkseinstellung 1.0 [s]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p1234[0...n]	Gleichstrombremsung Startdrehzahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 7017 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 40000.00 [1/min]

p1235[0...n]	BI: Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1236[0...n]	Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]

p1237[0...n]	Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
r1238	CO: Ankerkurzschluss extern Zustand		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung -
r1239.0...13	CO/BO: Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3082, 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 9	Werkseinstellung 0
p1240[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 1
r1242	Vdc_max-Regler Einschaltpegel		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p1243[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1244[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 165 [V]	Max 1200 [V]	Werkseinstellung 750 [V]

p1245[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 65 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 76 [%]

r1246	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p1247[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1248[0...n]	Zwischenkreisspannung Schwelle unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100 [V]	Max 1000 [V]	Werkseinstellung 450 [V]

p1249[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 19_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5650 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [A/V]	Max 10.00 [A/V]	Werkseinstellung 1.00 [A/V]
p1250[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
p1251[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p1252[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p1254	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p1255[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 10000.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p1256[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1257[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 50.00 [1/min]

r1258	CO: Vdc-Regler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6220 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p1260	Bypass Konfiguration		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r1261.0...9	CO/BO: Bypass Steuer-/Zustandswort		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1262[0...n]	Bypass Totzeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 20.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p1263	Debypass Verzögerungszeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p1264	Bypass Verzögerungszeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p1265	Bypass Drehzahlschwelle		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1480.00 [1/min]
p1266	BI: Bypass Steuerbefehl		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1267	Bypass Umschaltquelle Konfiguration		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1268	BI: Bypass Rückmeldung Synchronisation abgeschlossen		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3819.2

p1269[0...1]	BI: Bypass Schalter Rückmeldung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1272	Simulationsbetrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1274[0...1]	Bypass Schalter Überwachungszeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]

p1275	Motorhaltebremse Steuerwort		
SERVO (Erw Bremsen), SERVO_840 (Erw Bremsen), SERVO_AC (Erw Bremsen), VECTOR (Erw Bremsen), VECTOR_AC (Erw Bremsen)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin

p1276	Motorhaltebremse Stillstandserkennung Überbrückung		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 300.000 [s]
p1277	Motorhaltebremse Verzögerung Bremsschwelle überschritten		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 300.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1278	Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1279[0...3]	BI: Motorhaltebremse ODER-/UND-Verknüpfung		
SERVO (Erw Bremse), SERVO_840 (Erw Bremse), SERVO_AC (Erw Bremse), VECTOR (Erw Bremse), VECTOR_AC (Erw Bremse)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2707 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1280[0...n]	Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 1
r1282	Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p1283[0...n]	Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
p1285[0...n]	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 65 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 76 [%]
r1286	Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p1287[0...n]	Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 10000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1288[0...n]	Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.500
p1289[0...n]	Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 10.00 [1/min]
p1290[0...n]	Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
p1291[0...n]	Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 40 [ms]
p1292[0...n]	Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 10 [ms]
p1293[0...n]	Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 600.00 [Hz]	Werkseinstellung 10.00 [Hz]

p1294	Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1295[0...n]	Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 10000.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
p1296[0...n]	Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1297[0...n]	Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 50.00 [1/min]
r1298	CO: Vdc-Regler Ausgang (U/f)		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6320 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 1690, 5060, 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20	Max 23	Werkseinstellung 21

p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 1690, 5060, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20	Max 23	Werkseinstellung 21
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6300, 6310, 6320
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 19	Werkseinstellung 0
p1300[0...n]	Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 1700, 6300, 8012
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 23	Werkseinstellung 20
p1302[0...n]	U/f-Steuerung Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1310[0...n]	Spannungsanhebung permanent		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 250.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
p1311[0...n]	Spannungsanhebung bei Beschleunigung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0 [%]	Max 250.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1312[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Spannungsanhebung bei Anlauf		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1690, 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 250.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
r1315 VECTOR, VECTOR_AC	Spannungsanhebung gesamt		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 6300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p1317[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	U/f-Steuerung Aktivierung		
	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1590, 5730
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1318[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]
p1319[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5300
	P-Gruppe: U/f-Steuerung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 50.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1320[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1321[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p1322[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1323[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p1324[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1325[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 10000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1326[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 10000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Kennlinie Spannung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1327[0...n]	U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]

p1330[0...n]	CI: U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1333[0...n]	U/f-Steuerung FCC Startfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1334[0...n]	U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]
p1335[0...n]	Schlupfkompensation Skalierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1690, 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 600.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1336[0...n]	Schlupfkompensation Grenzwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 600.00 [%]	Werkseinstellung 250.00 [%]
r1337	CO: Schlupfkompensation Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00
p1338[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690, 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 0.00

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1339[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1340[0...n]	I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 0.500	Werkseinstellung 0.000

p1341[0...n]	I_max-Frequenzregler Nachstellzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 50.000 [s]	Werkseinstellung 0.300 [s]

r1343	CO: I_max-Regler Frequenzausgang		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1344	I_max-Regler Spannungsausgang		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p1345[0...n]	Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000
p1345[0...n]	I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000
p1346[0...n]	Gleichstrombremsung Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 50.000 [ms]	Werkseinstellung 0.030 [ms]
p1346[0...n]	I_max-Spannungsregler Nachstellzeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 50.000 [s]	Werkseinstellung 0.030 [s]
r1348	CO: U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6300 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 3000.00 [Hz]

p1349[0...n]	U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 3000.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

p1350[0...n]	Sanftanlauf		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1690 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1351[0...n]	CO: Motorhaltebremse Startfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6310 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -300.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1356[0...n]	CI: U/f-Steuerung Winkelsollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1358[0...n]	Winkeldifferenz Symmetrierung Istwinkel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r1359	CO: Winkeldifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

p1360	Bremschopper Bremswiderstand kalt		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [Ohm]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000 [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [Ohm]
p1362[0...1]	Bremschopper Einsatzschwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0 [V]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1158 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 0 [V] [1] 60 [V]
r1363	CO: Bremschopper Ausgangsspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
p1364	Bremschopper Widerstand Unsymmetrie		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: U/f-Steuerung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 25.00 [%]
p1400[0...n]	Drehzahlregelung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 5490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin
p1400[0...n]	Geschwindigkeitsregelung Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1590, 5490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin

p1400[0...n] Drehzahlregelung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -
		Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6490 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 1000 0000 0010 0001 bin

p1401[0...n] Flussregelung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -
		Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 1110 bin

p1402[0...n] Stromregelung und Motormodell Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -
		Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0100 bin

p1402[0...n] Stromregelung und Motormodell Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -
		Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0100 bin

p1402[0...n] Stromregelung und Motormodell Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -
		Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0001 bin

p1404[0...n]	Geberloser Betrieb Umschalt Drehzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1404[0...n]	Geberloser Betrieb Umschaltgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1406.8...12	CO/BO: Steuerwort Geschwindigkeitsregler		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2520 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1406.4...15	CO/BO: Steuerwort Drehzahlregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1407.0...22	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1407.0...22	CO/BO: Zustandswort Geschwindigkeitsregler		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1407.0...17	CO/BO: Zustandswort Drehzahlregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1530, 2522 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1408.0...9	CO/BO: Zustandswort Stromregler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2530, 5040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1408.0...15	CO/BO: Zustandswort Stromregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2530 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1409[0...n]	Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1409[0...n]	Geschwindigkeitsregelung Erweiterte Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1412[0...n]	TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Totzeit		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 1.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]
p1413[0...n]	Drehzahlwertfilter Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1413[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Aktivierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1414[0...n]	Drehzahlsollwertfilter Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1414[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter Aktivierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p1414[0...n]	TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Aktivierung		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p1415[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1415[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1416[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1416[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1416[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1417[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1417[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1417[0...n]	TM41 Drehzahlssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1418[0...n]	Drehzahlssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1418[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1418[0...n]	TM41 Drehzahlssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 1.000	Werkseinstellung 0.700

p1419[0...n]	Drehzahlssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1419[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1420[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1420[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1421[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1421[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p1422[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1422[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 5000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1423[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1423[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1424[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1424[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1425[0...n]	Drehzahlollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1425[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1426[0...n]	Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1426[0...n]	Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1427[0...n]	DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD		
SERVO (DSC Spline, Lin), SERVO_840 (DSC Spline, Lin), SERVO_AC (DSC Spline, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1427[0...n]	DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD		
SERVO (DSC Spline), SERVO_840 (DSC Spline), SERVO_AC (DSC Spline)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3090 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1428[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 2.0	Werkseinstellung 0.0

p1428[0...n]	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Totzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0
p1428[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.0	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3.0	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0
p1429[0...n]	Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1429[0...n]	Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1430[0...n]	CI: Drehzahlvorsteuerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1430[0...n]	CI: Geschwindigkeitsvorsteuerung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 5020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r1431	CO: Drehzahlvorsteuerung zum Motormodell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1432	CO: Drehzahlvorsteuerung nach Symmetrierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r1432	CO: Geschwindigkeitsvorsteuerung nach Symmetrierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

p1433[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [Hz]

p1433[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [Hz]

p1434[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 5.000	Werkseinstellung 1.000

p1434[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 5.000	Werkseinstellung 1.000

p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p1435[0...n]	Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Totzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p1435[0...n]	Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 3.00	Werkseinstellung 0.00

r1436	CO: Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlsollwert Ausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1436	CO: Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Geschw_sollwert Ausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

p1437[0...n]	CI: Drehzahlregler Referenzmodell I-Anteil Eingang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1436[0]

r1438	CO: Drehzahlregler Drehzahlsollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 1700, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620, 6031, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1438	CO: Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1550, 1590, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1439	Drehzahlsollwert I-Anteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5040, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1439	Geschwindigkeitssollwert I-Anteil		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030, 5040, 6031 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]
p1440[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehzahlwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 63[0]
p1441[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1441[0...n]	Geschwindigkeitswert Glättungszeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 50.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1441[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4710, 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p1442[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 32000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4.00 [ms]

r1443	CO: Drehzahlregler Drehzahlwert am Istwerteingang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1444	Drehzahlregler Drehzahlwert statisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1444	Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1445	CO: Drehzahlwert geglättet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1445	CO: Geschwindigkeitswert geglättet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r1445	CO: Drehzahlwert geglättet		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1446[0...n]	Drehzahlwertfilter Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p1446[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Typ		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p1447[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1447[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1448[0...n]	Drehzahlwertfilter Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1448[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Nenner-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1449[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1449[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p1450[0...n]	Drehzahlwertfilter Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1450[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zähler-Dämpfung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1451[0...n]	Drehzahlwert Glättungszeit geberlos		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p1451[0...n]	Geschwindigkeitswert Glättungszeit geberlos		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p1451[0...n]	Motormodell Drehzahlwert Glättungszeit SLVC		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 100 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
p1452[0...n]	Drehzahlregler Drehzahlwert Glättungszeit (SLVC)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 32000.00 [ms]	Werkseinstellung 10.00 [ms]
r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r1454	CO: Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r1454	CO: Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1455[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionssignal		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1455[0...n]	CI: Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1456[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1456[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

p1457[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1457[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 400.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1458[0...n]	Adaptionsfaktor unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1459[0...n]	Adaptionsfaktor oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Nms/rad]	Max 999999.000 [Nms/rad]	Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]

p1460[0...n]	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionsgeschw unten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Ns/m]	Max 999999.000 [Ns/m]	Werkseinstellung 10.000 [Ns/m]

p1460[0...n]	Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300

p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1461[0...n]	Geschwindigkeitsregler Kp Adaptionsgeschw oben Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1461[0...n]	Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptionsdrehzahl unten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 5040, 5042, 6040
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1462[0...n]	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit Adaptionsgeschw unten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1462[0...n]	Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptionsdrehzahl unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1700, 5040, 5042, 6040
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 20.00 [ms]

p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptionsdrehzahl oben Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1463[0...n]	Geschwindigkeitsregler Tn Adaptionsgeschw oben Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1463[0...n]	Drehzahlregler Tn Adaptionsdrehzahl oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0 [%]	Max 200000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1464[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1464[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit unten		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.00 [m/min]
p1464[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 6050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1465[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1465[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit oben		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5050
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p1465[0...n]	Drehzahlregler Adaptionsdrehzahl oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1466[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1466[0...n]	Cl: Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1466[0...n]	Cl: Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
r1468	Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 17_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nms/rad]	Max - [Nms/rad]	Werkseinstellung - [Nms/rad]
r1468	Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 24_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Ns/m]	Max - [Ns/m]	Werkseinstellung - [Ns/m]
r1468	CO: Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1469	Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
r1469	Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]
p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Nms/rad]	Max 999999.000 [Nms/rad]	Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]
p1470[0...n]	Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Ns/m]	Max 999999.000 [Ns/m]	Werkseinstellung 10.000 [Ns/m]

p1470[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6040, 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 999999.000	Werkseinstellung 0.300

p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]

p1472[0...n]	Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]

p1472[0...n]	Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6040, 6050 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100000.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]

p1475[0...n]	CI: Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1476[0...n]	BI: Drehzahlregler Integrator anhalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1476[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1477[0...n]	BI: Drehzahlregler Integratorwert setzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1477[0...n]	BI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1478[0...n]	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1478[0...n]	CI: Geschwindigkeitsregler Integratorwert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1478[0...n]	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1479[0...n]	CI: Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6040 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
r1480	CO: Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5040, 5042, 5060, 5210, 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1480	CO: Geschwindigkeitsregler PI-Kraftausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5040, 5042, 5060, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1481	CO: Drehzahlregler P-Drehmomentausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1481	CO: Geschwindigkeitsregler P-Kraftausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1482	CO: Drehzahlregler I-Drehmomentausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210, 6030, 6040 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1482	CO: Geschwindigkeitsregler I-Kraftausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
p1486[0...n]	CI: Statik Kompensationsdrehmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1487[0...n]	Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1488[0...n]	Statikeingang Quelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p1489[0...n]	Statikrückführung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 0.500	Werkseinstellung 0.050
r1490	CO: Statikrückführung Drehzahlreduktion		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p1492[0...n]	BI: Statikrückführung Freigabe		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 6030 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]
r1493	CO: Last Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kg]	Max - [kg]	Werkseinstellung - [kg]
r1493	CO: Trägheitsmoment gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]

p1494[0...n]	Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1494[0...n]	Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p1495[0...n]	CI: Beschleunigungsvorsteuerung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2007	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1496[0...n]	Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 10000.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p1497[0...n]	CI: Trägheitsmoment Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1497[0...n]	CI: Motor-Masse Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
p1497[0...n]	CI: Trägheitsmoment Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6030, 6031
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1498[0...n]	Last Trägheitsmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kgm ²]	Max 100000.00000 [kgm ²]	Werkseinstellung 0.00000 [kgm ²]
p1498[0...n]	Last Masse		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kg]	Max 10000.00000 [kg]	Werkseinstellung 0.00000 [kg]
p1499[0...n]	Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6030
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 400.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1500[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p1500[0...n]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Kraftswerte		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 999999	Werkseinstellung 0

p1501[0...n]	BI: Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 2520, 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1501[0...n]	BI: Geschwindigkeits-/Kraftregelung umschalten		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 5060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1502[0...n]	BI: Trägheitsmomentschätzer einfrieren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1503[0...n]	CI: Drehmomentsollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1508	CO: Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6030, 6060, 6722 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1509	CO: Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060, 5610
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1509	CO: Kraftsollwert vor Kraftbegrenzung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1590, 5060, 5610
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
p1511[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1511[0...n]	Cl: Zusatzkraft 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1512[0...n]	Cl: Zusatzdrehmoment 1 Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1512[0...n]	CI: Zusatzkraft 1 Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1513[0...n]	CI: Zusatzdrehmoment 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1513[0...n]	CI: Zusatzkraft 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1514[0...n]	Zusatzdrehmoment 2 Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

r1515	Zusatzdrehmoment gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1515	Zusatzkraft gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5040, 5060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r1516	CO: Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
p1517[0...n]	Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210, 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
p1517[0...n]	Beschleunigungskraft Glättungszeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5042, 5210 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1518[0...1]	CO: Beschleunigungsmoment		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 10000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1520[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 10000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1520[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 20000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p1520[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 1700, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 0.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1521[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 0.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -20000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1521[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 8_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -20000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p1521[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 7_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -20000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2902[5]

p1522[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[5]
p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
p1522[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
p1522[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1520[0]
p1523[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[12]

p1523[0...n]	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2902[12]

p1523[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]

p1523[0...n]	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1610, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]

p1523[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: 1700, 6630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: p2003	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1521[0]

p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

p1524[0...n]	CO: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1

	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1524[0...n]	CO: Drehmomentgrenze oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1525[0...n]	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1525[0...n]	CO: Drehmomentgrenze unten Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2000.0 [%]	Max 2000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1526	CO: Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1526	CO: Drehmomentgrenze oben ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060, 6630, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1527	CO: Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1527	CO: Drehmomentgrenze unten ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060, 6630, 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
p1528[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1524[0]
p1528[0...n]	CI: Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1524[0]
p1528[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1524[0]
p1529[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1525[0]
p1529[0...n]	CI: Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 3617, 5620, 5630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1525[0]
p1529[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1525[0]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_8 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]

p1530[0...n]	Leistungsgrenze motorisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [kW]	Max 100000.00 [kW]	Werkseinstellung 0.00 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_8 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]

p1531[0...n]	Leistungsgrenze generatorisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 14_5 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [kW]	Max -0.01 [kW]	Werkseinstellung -0.01 [kW]

p1532[0...n]	CO: Drehmomentgrenze Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p1532[0...n]	CO: Kraftoffset Kraftgrenze		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

r1533	Stromgrenze drehmomentbildend gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640, 5722, 6640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1533	Stromgrenze kraftbildend gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640, 5722, 6640
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1534	CO: Drehmomentgrenze oben gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1534	CO: Kraftgrenze oben gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1535	CO: Drehmomentgrenze unten gesamt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1535	CO: Kraftgrenze unten gesamt		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1610, 5620, 5630, 5640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1536[0...1]	Stromgrenze maximal drehmomentbildender Strom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1537[0...1]	Stromgrenze minimal drehmomentbildender Strom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6710
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1538	CO: Drehmomentgrenze oben wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1538	CO: Kraftgrenze oben wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 5610, 5650
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r1539	CO: Drehmomentgrenze unten wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r1539	CO: Kraftgrenze unten wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1610, 5610, 5650
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
p1540[0...n]	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler oben Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1541[0...n]	CI: Drehmomentgrenze Drehzahlregler unten Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1700, 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1542[0...n]	CI: Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p1542[0...n]	CI: Fahren auf Festanschlag Kraftreduktion		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1543	CO: Fahren auf Festanschlag Kraft Skalierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Momentenreduzierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 65535 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1544	Fahren auf Festanschlag Bewertung Kraftreduzierung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 65535 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 3617, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1545[0...n]	BI: Fahren auf Festanschlag Aktivierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2520, 3617, 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1546	Drehzahlschwelle motorisch/generatorisch		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 20.00 [1/min]

p1546	Geschwindigkeitsschwelle motorisch/generatorisch		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.20 [m/min]

r1547[0...1]	CO: Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003 Max - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Nm]

r1548[0...1]	CO: Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1549 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	CO: Kippleistungswert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_5 Normierung: r2004 Max - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
r1549 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Kippleistungswert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_8 Normierung: r2004 Max - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5640 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
p1550[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	BI: Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 9718.23
p1550[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	BI: Übernahme aktuelles Kraft als Kraftoffset Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 9718.23
p1551[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	BI: Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 6060, 6630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1551[0...n]	BI: Kraftgrenze variabel/fest Signalquelle		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5620, 5630, 6060, 6630
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1552[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1552[0...n]	CI: Kraftgrenze oben Skalierung ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1552[0...n]	CI: Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1554[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1554[0...n]	CI: Kraftgrenze unten Skalierung ohne Offset		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5060
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1554[0...n]	CI: Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1555[0...n]	CI: Leistungsgrenze		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: r2004	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1556[0...n]	Leistungsgrenze Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p1569[0...n]	CI: Zusatzdrehmoment 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3841[0]

p1569[0...n]	CI: Zusatzkraft 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3841[0]

p1570[0...n]	CO: Flusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p1571[0...n]	CI: Zusatzflusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p1572[0...n]	Zusatzflusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1573[0...n]	Flussschwellwert Aufmagnetisierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1574[0...n]	Spannungsreserve dynamisch		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 5_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 150.0 [Veff]	Werkseinstellung 10.0 [Veff]
p1576[0...n]	Flussanhebung Adaptiondrehzahl unten		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1577[0...n]	Flussanhebung Adaptiondrehzahl oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [%]	Max 10000.0 [%]	Werkseinstellung 200.0 [%]

p1578[0...n]	Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 200 [ms]
p1579[0...n]	Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
p1580[0...n]	Wirkungsgradoptimierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
p1581[0...n]	Flussabsenkung Faktor		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
p1582[0...n]	Flusssollwert Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722, 6724, 6725 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4 [ms]	Max 5000 [ms]	Werkseinstellung 15 [ms]
r1583	Flusssollwert geglättet		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6722, 6723, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1584[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL Min 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [ms]
p1585[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Flussistwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL Min 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [ms]
p1585[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Flussistwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [ms]
p1586[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldschwächkennlinie Skalierung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM Min 80.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 120.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.0 [%]
r1589 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Feldschwächstrom Vorsteuerwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6724 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [A/Vs]	Max 999999.0 [A/Vs]	Werkseinstellung 10.0 [A/Vs]
p1590[0...n]	Flussregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 999999.0	Werkseinstellung 10.0
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5722 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 30 [ms]
p1592[0...n]	Flussregler Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 30 [ms]
r1593[0...1]	CO: Feldschwächregler/Flussregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6724, 6726 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p1594[0...n]	Feldschwächregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 1000.00	Werkseinstellung 0.00

p1596[0...n]	Feldschwächregler Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723, 6724 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 50 [ms]
r1597	CO: Feldschwächregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r1598	CO: Flusssollwert gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714, 6723, 6724, 6725, 6726, 8018 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1599[0...n]	Flussregler Erregerstromdifferenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 3.0 [%]
p1600[0...n]	P-Flussregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 999999.0	Werkseinstellung 10.0
r1602	CO: P-Flussregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6726, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal		
SERVO_840	Änderbar: C2, U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 90.0 [%]
p1603[0...n]	Feldbildender Strom maximal		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: C2, U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1604[0...n]	Pulsverfahren Stromgrenze		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1605[0...n]	Pulsverfahren Muster Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2
r1606	CO: Pulsverfahren Muster aktuell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung -
p1607[0...n]	Pulsverfahren Stimulus		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mVs]	Max 20000.000 [mVs]	Werkseinstellung 32.000 [mVs]

r1608[0...6]	CO: Pulsverfahren Antwort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
	Min - [A]	Max - [A]	

p1609[0...n]	I/f-Betrieb Stromsollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	

p1610[0...n]	Drehmomentsollwert statisch (SLVC)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1710, 6721, 6722, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 50.0 [%]
	Min -200.0 [%]	Max 200.0 [%]	

p1611[0...n]	Beschleunigungszusatzmoment (SLVC)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1710, 6721, 6722, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 30.0 [%]
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	

p1612[0...n]	Stromsollwert gesteuert geberlos		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	

p1612[0...n]	Stromsollwert magnetisierend gesteuert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
r1614 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	EMK maximal Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001 Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6725 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
p1616[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Stromsollwert Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 4 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6721, 6722, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 40 [ms]
r1617 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Drehmomentsollwert (gesteuert) Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Nm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Nm]
r1618 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Vorsteuerung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
p1619[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max 10000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p1620[0...n]	Ständerstrom minimal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p1621[0...n]	Ablösedrehzahl innerer cos phi = 1		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]
p1622[0...n]	Feldbildender Stromsollwert Glättungszeitkonstante		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 200.0 [ms]	Werkseinstellung 20.0 [ms]
r1623[0...1]	Feldbildender Stromsollwert (stationär)		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6723, 6726, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1624	Feldbildender Stromsollwert gesamt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6640, 6721, 6723, 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p1625[0...n]	Erregerstromsollwert Kalibrierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 10.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
r1626 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Erregerstromsollwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r1627 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	CO: Strommodell Lastwinkel Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]
p1628[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Dynamikfaktor Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 1 [%]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 400 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 50 [%]
p1629[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler P-Verstärkung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100000.000	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p1630[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Strommodellregler Nachstellzeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.00 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]

r1631	Strommodellregler P-Verstärkung wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1632	Strommodellregler Nachstellzeit wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r1633	Strommodell Flusssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1634	Strommodell Flussistwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1635	Strommodellregler I-Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1636	Strommodellregler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1637	Strommodell Magnetisierungsstrom d-Achse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1638	Strommodell Magnetisierungsstrom q-Achse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1639	CO: Strommodell Isq nach Istwertnachführung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p1640[0...n]	CI: Erregerstromistwert Signalquelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r1641	Erregerstromistwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6727, 8018 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1642[0...n]	Erregermindeststrom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [%]	Max 50.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]

p1643[0...n]	Verstärkungsfaktor Erregermindeststrom Regelung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 5.00	Werkseinstellung 0.40

r1644	CO: Erregerstromüberwachung Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6727 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p1645[0...6]	BI: Erregung Rückmeldungen Signalquelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1646	Erregung Überwachungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.0 [s]	Max 1300.0 [s]	Werkseinstellung 20.0 [s]

p1647	Erregung Ausschaltverzögerungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 5.0 [s]	Werkseinstellung 0.8 [s]

r1648.0...11	CO/BO: Erregung Steuerwort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1649.0...7	CO/BO: Erregung Zustandswort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6495 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1650	Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1650	Stromsollwert kraftbildend vor Filter		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1651	CO: Drehmomentsollwert Funktionsgenerator		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r1651	CO: Kraftsollwert Funktionsgenerator		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

p1653[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit minimal		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 20.0 [ms]	Werkseinstellung 0.1 [ms]

p1654[0...n]	Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit Feldschwächbereich		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 50.0 [ms]	Werkseinstellung 4.8 [ms]

p1655[0...4]	CI: Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Eigenfrequenz Tuning		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p1656[0...n]	Stromsollwertfilter Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin

p1656[0...n]	Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Aktivierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

p1657[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p1658[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1659[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1660[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1661[0...n]	Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p1662[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1
p1663[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1664[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1665[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1666[0...n]	Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710, 6710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1667[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p1668[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1669[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1670[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1671[0...n]	Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.700
p1672[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Typ		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1
p1673[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1674[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.001	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.700
p1675[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.5 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 16000.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1999.0 [Hz]
p1676[0...n]	Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.000	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5710 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.700

p1677[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Typ		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p1678[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1679[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Nenner-Dämpfung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1680[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 1999.0 [Hz]

p1681[0...n]	Drehzahlwertfilter 5 Zähler-Dämpfung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4715 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p1699	Filter Datenübernahme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1701[0...n]	Stromregler Referenzmodell Totzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0	Max 1.0	Werkseinstellung 1.0
p1702[0...n]	Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 70.0 [%]
p1703[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 70.0 [%]
p1704[0...n]	Isq-Stromreglervorsteuerung EMK Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1705[0...n]	Fluss-Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714, 6726 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 18_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5714, 7017 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V/A]	Max 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung 0.000 [V/A]

p1715[0...n]	Stromregler P-Verstärkung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 6714, 7017
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 0.000
p1717[0...n]	Stromregler Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1710, 5714, 6714, 7017
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 2.00 [ms]
r1718	CO: Isq-Regler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1719	Isq-Regler Integralanteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1723	CO: Isd-Regler Ausgang		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1724	Isd-Regler Integralanteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1725	Isd-Regler Integralanteil Begrenzung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p1726[0...n]	Querzweig-Entkopplung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 75.0 [%]
p1727[0...n]	Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]
r1728	Entkopplungsspannung Längsachse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1729	Entkopplungsspannung Querachse		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6714 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p1730[0...n]	Isd-Regler Integralanteil Abschaltschwelle		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 30 [%]	Max 150 [%]	Werkseinstellung 30 [%]

p1731[0...n]	Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

r1732	CO: Längsspannungssollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 6714, 5718 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1732[0...1]	CO: Längsspannungssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 6714, 5718 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1733	CO: Querspannungssollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5718, 6714, 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r1733[0...1]	CO: Querspannungssollwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1630, 5714, 5718, 6714, 6719 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p1740[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser Regelung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0.000	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.025
p1744[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM Min 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.00 [1/min]
p1745[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 5.0 [%]
r1746 VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Fehlersignal Kipperkennung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
p1748[0...n] VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Motormodell Untere Umschaltdrehzahl n_soll -> n_ist Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 90.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 50.0 [%]

p1749[0...n]	Motormodell Obere Umschalt Drehzahl / Anhebung Umschalt Drehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	0.0 [%]	Max	99.0 [%] Werkseinstellung 50.0 [%]

p1750[0...n]	Motormodell Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	- Werkseinstellung 0000 0000 bin

r1751	Motormodell Status		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	- Werkseinstellung -

p1752[0...n]	Motormodell Umschalt Drehzahl Betrieb mit Geber		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.00 [1/min]	Max	210000.00 [1/min] Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1752[0...n]	Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.00 [m/min]	Max	1000.00 [m/min] Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p1752[0...n]	Motormodell Umschalt Drehzahl Betrieb mit Geber		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min	0.00 [1/min]	Max	210000.00 [1/min] Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p1753[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]
p1754[0...n]	Flusswinkeldifferenz Glättungszeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6733 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 5.0 [ms]
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1000.00 [m/min]
p1755[0...n]	Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 210000.00 [1/min]
p1756	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]

p1756	Motormodell Umschaltgeschwindigkeit Hysterese		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 5.0 [%]

p1756	Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese geberloser Betrieb		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730, 6731, 6732, 6733 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 95.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]

p1757[0...n]	Motormodell ohne Geber gesteuert geregelt Einschwingregler Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01	Max 10.00	Werkseinstellung 0.70

p1758[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]

p1759[0...n]	Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p1760[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 1000.000

p1761[0...n]	Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]
r1762[0...1]	Motormodell Abweichung Komponente 1		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 6721, 6730, 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1763	Motormodell Abweichung Komponente 2		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1764[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 100000.000	Werkseinstellung 1000.000
r1765	Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p1766[0...n]	Motormodell Spannungsmodell Berechnung Freigabe		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 90.0 [%]	Werkseinstellung 50.0 [%]

p1767[0...n]	Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [ms]	Max 200 [ms]	Werkseinstellung 4 [ms]

r1768	Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1770	CO: Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1771	CO: Motormodell Drehzahladaption I-Anteil		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6730 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r1773[0...1]	Motormodell Schlupfdrehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

p1774[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -5.000 [V]	Max 5.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p1775[0...n]	Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -5.000 [V]	Max 5.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
r1776[0...6]	Motormodell Status Signale		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1778	Motormodell Flusswinkeldifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r1778	Motormodell Flusswinkeldifferenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r1779	Motormodell Flussbetrag		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1780[0...n]	Motormodell Adaptionen Konfiguration		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p1780[0...n]	Motormodell Adaptionen Konfiguration		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0010 0000 bin

p1780[0...n]	Motor-/Umrichtermodell Adaptionen Konfiguration		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0001 0010 1000 bin

p1780[0...n]	Motormodell Adaptionen Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0111 1100 bin

p1784[0...n]	Motormodell Rückführung Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [%]	1000.0 [%]	0.0 [%]

p1785[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000	10.000	0.100

p1786[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_CON	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	10 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

r1787[0...n]	Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1791	Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1792	Motormodell Lh-Adaption Einschaltchlupf		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

p1795[0...n]	Motormodell kT-Adaption Glättungszeit		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p1795[0...n]	Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

r1797	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [N/Aeff]	Max - [N/Aeff]	Werkseinstellung - [N/Aeff]

r1797	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

r1797[0...n]	Motormodell kT-Adaption Korrekturwert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6731 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]

p1798[0...n]	Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Kp		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1000.000	Werkseinstellung 1.000

p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [kHz]	Max 32.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]

p1800[0...n]	Pulsfrequenz Sollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [kHz]	Max 16.000 [kHz]	Werkseinstellung 4.000 [kHz]

r1801[0...1]	CO: Pulsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kHz]	Max - [kHz]	Werkseinstellung - [kHz]

p1802[0...n]	Modulator Modus		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 9	Werkseinstellung 0
p1802[0...n]	Modulator Modus		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 4
p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p1803[0...n]	Aussteuergrad maximal		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6723 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 20.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 106.0 [%]
p1804[0...n]	Filterzeitkonstante geglätteter Modulationsindex		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 10.0 [ms]
p1806[0...n]	Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

r1807	Zwischenkreisspannung Istwert für Aussteuergrad-Berechnung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r1808	Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-Berechnung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r1809	CO: Modulator Mode aktuell		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 9	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p1810	Modulator Konfiguration		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000 0100 0001 0000 bin

p1810	Modulator Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p1810	Modulator Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0010 bin

p1810	Modulator Konfiguration		
VECTOR (F3E), VECTOR_AC (F3E)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p1811	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 20 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
p1811[0...n]	Pulsfrequenzwobbelung Amplitude		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [%]	Max 20 [%]	Werkseinstellung 0 [%]
p1812	BI: Offsetabgleich Ausgangsstromerfassung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p1815	Phase für PWM-Erzeugung Teilverband		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0001 bin
p1816	Phase für PWM-Erzeugung manuell setzen		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-1	16	-1
p1817	Minimales Verhältnis Pulsfrequenz zu Ausgangsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 8.3	Max 15.0	Werkseinstellung 12.0
p1818	Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p1819	Phase für PWM-Erzeugung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 16	Werkseinstellung 0
p1819	Phase für PWM-Erzeugung		
S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 16	Werkseinstellung -1
p1820[0...n]	Ausgangsphasenfolge umkehren		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 6732 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1821[0...n]	Drehsinn		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1821[0...n]	Richtung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1821[0...n]	Drehsinn		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3) Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
	P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1825	Umrichter Ventilschwellspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 100.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.6 [Veff]
p1827	Einspeisung Kompensation Ventilverriegelungszeit Betriebsart		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p1828	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p1829	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p1830	Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p1832	Totzeitkompensation Strompegel		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Aeff]	Max 10000.0 [Aeff]	Werkseinstellung 0.0 [Aeff]

p1835[0...1]	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz Verschiebung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 800.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.00 [Hz]

r1836[0...1]	Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1837	Steuersatz Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p1840[0...n]	Istwertkorrektur Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
r1841	Istwertkorrektur Statuswort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p1845[0...n]	Istwertkorrektur Bewertungsfaktor Lsig		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.00
p1846[0...n]	Istwertkorrektur Dämpfungsfaktor		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min 0.00	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.00	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.00
r1848[0...5]	Istwertkorrektur Phasenströme		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r1849[0...5]	Istwertkorrektur Phasenspannungen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p1900	Motordatenidentifikation und Drehende Messung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2

p1900	Motordatenidentifikation und Drehende Messung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2

p1901	Testimpulsauswertung Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin

r1902	Testimpulsauswertung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p1905	Parameter Tuning Auswahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 90	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0110 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0110 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0010 0111 0000 0000 bin
p1909[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p1910	Motordatenidentifikation stehend		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -3	Max 1	Werkseinstellung 0

p1910	Motordatenidentifikation Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 26	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p1911	Anzahl zu identifizierender Phasen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

r1912	Ständerwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]

r1912[0...2]	Identifizierter Statorwiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]

r1913	Läuferzeitkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]

r1913[0...2]	Identifizierte Rotorzeitkonstante		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]

r1914[0...2]	Identifizierte Gesamtstreuinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]
r1915	Ständerinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]
r1915[0...2]	Identifizierte nominale Statorinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]
r1916[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]
r1917[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]
r1918[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

r1919[0...2]	Identifizierte Statorinduktivität 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1920[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1921[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1922[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1923[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1924[0...2]	Identifizierte dynamische Streuinduktivität 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1925	Schwelspannung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
r1925[0...2]	Identifizierte Schwelspannung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Veff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Veff]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Veff]
r1926[0...2]	Identifizierte wirksame Ventilverriegelungszeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [μ s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [μ s]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [μ s]
r1927	Läuferwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
r1927[0...2]	Identifizierter Rotorwiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
r1929[0...2]	Identifizierter Leitungswiderstand		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]

r1932[0...19]	d-Induktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

r1933[0...19]	d-Induktivität Identifikationsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r1934[0...9]	q-Induktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

r1934[0...9]	q-Induktivität identifiziert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

r1935[0...20]	Identifikationsstrom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r1935[0...20]	Identifikationsstrom		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r1935[0...9]	q-Induktivität Identifikationsstrom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r1936	Hauptinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]
r1937[0...10]	Drehmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [Nm/A]	Max - [Nm/A]	Werkseinstellung - [Nm/A]
r1937[0...10]	Kraftkonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [N/Aeff]	Max - [N/Aeff]	Werkseinstellung - [N/Aeff]
r1938	Spannungskonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r1938	Spannungskonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff s/m]	Max - [Veff s/m]	Werkseinstellung - [Veff s/m]

r1939	Reluktanzmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1939	Reluktanzkraftkonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mH]	Max - [mH]	Werkseinstellung - [mH]

r1947	Lastwinkel optimal identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r1948	Magnetisierungsstrom identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1950[0...19]	Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r1951[0...19]	Spannungsabbildungsfehler Stromwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

p1952[0...n]	Spannungsabbildungsfehler Endwert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V]	Max 100.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
p1953[0...n]	Spannungsabbildungsfehler Stromoffset		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 100.000 [A]	Werkseinstellung 0.000 [A]
p1958[0...n]	Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1.00 [s]	Max 999999.00 [s]	Werkseinstellung -1.00 [s]
p1958[0...n]	Bewegende Messung Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1.00 [s]	Max 999999.00 [s]	Werkseinstellung -1.00 [s]
p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1110 1110 0111 bin
p1959[0...n]	Bewegende Messung Konfiguration		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1110 1110 0111 bin

p1959[0...n]	Drehende Messung Konfiguration		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0001 1111 bin

p1960	Drehende Messung Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -3	Max 1	Werkseinstellung 0

p1960	Bewegende Messung Auswahl		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -3	Max 1	Werkseinstellung 0

p1960	Drehende Messung Auswahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0

p1961	Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 26 [%]	Max 75 [%]	Werkseinstellung 40 [%]

r1962[0...9]	Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1962[0...4]	Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1963[0...9]	Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1963[0...4]	Sättigungskennlinie Hauptinduktivität		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r1964[0...4]	Sättigungskennlinie Rotorfluss		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p1965	Drehz_reg_opt Drehzahl		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 75 [%]	Werkseinstellung 40 [%]

p1967	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 400 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

r1968	Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r1969	Trägheitsmoment identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]
r1969	Träge Masse identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kg]	Max - [kg]	Werkseinstellung - [kg]
r1969	Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kgm ²]	Max - [kgm ²]	Werkseinstellung - [kgm ²]
r1970[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
r1971[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Standardabweichung ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r1972[0...1]	Drehz_reg_opt Schwingungstest Periodenanzahl ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1973[0...1]	Geber Strichzahl identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1973	Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1979.0...11	BO: Drehz_reg_opt Status		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p1980[0...n]	PolID Verfahren		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99

p1980[0...n]	PolID Verfahren		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 10	Werkseinstellung 4

p1981[0...n]	PoIID Weg maximal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 10 [°]
p1982[0...n]	PoIID Anwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p1982[0...n]	PoIID Anwahl		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p1983	PoIID Test		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r1984	PoIID Winkeldifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r1985	PoIID Sättigungskurve		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r1986	PolID Sättigungskurve 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r1987	PolID Triggerkurve		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p1990	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p1990	Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p1991[0...n]	Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180 [°]	Max 180 [°]	Werkseinstellung 0 [°]
r1992	PolID Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r1992	PolID Diagnose		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p1993[0...n]	PolID bewegungsbasiert Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Aeff]	Berechnet: CALC_MOD_EQU Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000.00 [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Aeff]

p1994[0...n]	PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2500 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100 [ms]

p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [Nms/rad]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 17_1 Normierung: - Max 999999.000 [Nms/rad]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.300 [Nms/rad]

p1995[0...n]	PolID bewegungsbasiert Verstärkung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.000 [Ns/m]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 24_2 Normierung: - Max 999999.000 [Ns/m]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.000 [Ns/m]

p1996[0...n]	PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 500.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2.0 [ms]

p1997[0...n]	PolID bewegungsbasiert Glättungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 50.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

p1999[0...n]	Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID Skalierung		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [%]	Max 5000 [%]	Werkseinstellung 100 [%]

p2000	Bezugsfrequenz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [Hz]	Max 1000.00 [Hz]	Werkseinstellung 50.00 [Hz]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p2000	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.60 [m/min]	Max 600.00 [m/min]	Werkseinstellung 120.00 [m/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p2000	Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.60 [m/min]	Max 600.00 [m/min]	Werkseinstellung 120.00 [m/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
TM41	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p2000	Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p2001	Bezugsspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10 [Veff]	Max 100000 [Veff]	Werkseinstellung 1000 [Veff]

p2002	Bezugsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [Aeff]	Max 100000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 100.00 [Aeff]

p2003	Bezugsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 1.00 [Nm]
p2003	Bezugskraft		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.01 [N]	Max 20000000.00 [N]	Werkseinstellung 100.00 [N]
r2004	Bezugsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_10 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]
p2005	Bezugswinkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 90.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 90.00 [°]
p2006	Bezugstemperatur		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.00 [°C]	Max 300.00 [°C]	Werkseinstellung 100.00 [°C]

p2007	Bezugsbeschleunigung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [1/s ²]	Max 500000.00 [1/s ²]	Werkseinstellung 0.01 [1/s ²]

p2007	Bezugsbeschleunigung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 22_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.01 [m/s ²]	Max 10000.00 [m/s ²]	Werkseinstellung 0.01 [m/s ²]

r2019[0...7]	IBN-SS Fehlerstatistik		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2020	Feldbus-SS Baudrate		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4	Max 8	Werkseinstellung 8

p2021	Feldbus-SS Adresse		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 0

p2022	Feldbus-SS USS PZD Anzahl		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 2

p2023	Feldbus-SS USS PKW Anzahl		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 127	Werkseinstellung 127
r2029[0...7]	Feldbus-SS Fehlerstatistik		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2030	Feldbus-SS Protokollauswahl		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 3	Max 6	Werkseinstellung 3
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2032	Steuerungshoheit Steuerwort wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2035	Feldbus-SS USS PKW Antriebsobjektnummer		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 62	Werkseinstellung 2

p2037	IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO_840 (EPOS, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1	Werkseinstellung 1

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p2038	IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode		
SERVO (EPOS, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 0	Werkseinstellung 0
p2039	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl		
CU_I_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1
p2039	Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p2040	COMM INT Überwachungszeit		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1999999 [ms]	Werkseinstellung 20 [ms]
p2040	Feldbus-SS Überwachungszeit		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1999999 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
p2042	PROFIBUS Ident Nummer		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
r2043.0...2	BO: IF1 PROFIdrive PZD Zustand		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p2044	IF1 PROFIdrive Störverzögerung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [s]	100 [s]	0 [s]
p2045	CI: PB/PN taktsynchron Controller-Lebenszeichen Signalquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2047	PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0 [ms]	20000 [ms]	0 [ms]

p2048	IF1 PROFIdrive PZD Abtastzeit		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 16.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]
r2050[0...9]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...19]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...3]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...19]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2050[0...4]	CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r2050[0...31]			
CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort			
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2051[0...9]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...24]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...11]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...27]			
CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2051[0...4]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2051[0...31]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r2053[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2053[0...24]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2053[0...11]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2053[0...27]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2053[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2053[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2054	COMM INT Zustand		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 255	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2054	PROFIBUS Zustand		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2055[0...2]	PROFIBUS Diagnose Standard		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2057	PROFIBUS Adressschalter Diagnose		
CU_S_AC_DP, CU_S120_DP	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2058[0...139] COMM INT Empfangs-Konfigurationsdaten

CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
---------------------------------	---	---	---

r2059[0...7] COMM INT Identifikationsdaten

CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
---------------------------------	---	---	---

r2060[0...2] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort

ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
--------------	--	---	--

r2060[0...18] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort

SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
--	--	---	--

r2060[0...30] CO: IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort

VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2440, 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
----------------------	--	---	--

p2061[0...10] CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort

ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
--------------	--	---	--

p2061[0...26]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2061[0...30]	CI: IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r2063[0...10]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2063[0...26]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2063[0...30]	IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2450, 2470 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2064[0...7]	PB/PN Diagnose Taktsynchronität		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2065	PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2067[0...1]	IF1 PZD maximal verschaltet		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2074[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2074[0...19]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2074[0...3]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2074[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2074[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2075[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2075[0...19]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2075[0...3]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2075[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2075[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2076[0...9]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2076[0...24]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2076[0...11]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2076[0...27]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2076[0...4]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2076[0...31]	IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r2077[0...15]	PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 370	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 999	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	390	999	999
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
ENC, ENC_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	81	999	999
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	999	136
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO, SERVO_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	999	999
p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (EPOS, Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (EPOS, Lagereg, Spin_diag), VECTOR (EPOS, Lagereg, n/M), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg, n/ M)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Kommunikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	7	999	999

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO (Lagereg, Spin_diag), SERVO_840 (Lagereg, Spin_diag), SERVO_AC (Lagereg, Spin_diag), VECTOR (Lagereg, n/M), VECTOR_AC (Lagereg, n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 999	Max 999	Werkseinstellung 999
-------------------	-------------------	--------------------------------

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999
-----------------	-------------------	--------------------------------

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 3	Max 999	Werkseinstellung 999
-----------------	-------------------	--------------------------------

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999
-----------------	-------------------	--------------------------------

p2079	IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 1	Max 999	Werkseinstellung 999
-----------------	-------------------	--------------------------------

p2080[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p2081[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p2082[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	-	Max	-	Werkseinstellung	0
------------	---	------------	---	-------------------------	---

p2083[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
--	---	---	---

Min	-	Max	-	Werkseinstellung	0
------------	---	------------	---	-------------------------	---

p2084[0...15] BI: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5

A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
--	---	---	---

Min	-	Max	-	Werkseinstellung	0
------------	---	------------	---	-------------------------	---

p2088[0...4]	Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
r2089[0...4]	CO: Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2472 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2090.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2091.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r2092.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2093.0...15	BO: IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2094.0...15	BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

r2095.0...15	BO: Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

p2098[0...1]	Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p2099[0...1]	CI: Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2468 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2100[0...19] Störungsnummer für Störreaktion einstellen			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	65535	0	

p2100[0...19] Störungsnummer für Störreaktion einstellen			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	65535	[0] 7841 [1...19] 0	

p2101[0...19] Einstellung Störreaktion			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	2	0	

p2101[0...19] Einstellung Störreaktion			
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	0	0	

p2101[0...19]	Einstellung Störreaktion		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung [0] 3 [1...19] 4

p2101[0...19]	Einstellung Störreaktion		
SERVO, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 0

p2102	BI: Quittieren aller Störungen		
CU_I_840, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2090.7

p2102	BI: Quittieren aller Störungen		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2103[0...n]	BI: 1. Quittieren Störungen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2103	BI: 1. Quittieren Störungen		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2104[0...n]	BI: 2. Quittieren Störungen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2104	BI: 2. Quittieren Störungen		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p2105[0...n]	BI: 3. Quittieren Störungen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2105	BI: 3. Quittieren Störungen		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	0

p2106[0...n]	BI: Externe Störung 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p2106	BI: Externe Störung 1		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p2107[0...n]	BI: Externe Störung 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	-	Max	-
		Werkseinstellung	1

p2107	BI: Externe Störung 2		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2108[0...n]	BI: Externe Störung 3		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2108[0...n]	BI: Externe Störung 3		
A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2108	BI: Externe Störung 3		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r2109[0...63]	Störzeit behoben in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r2110[0...63]	Warnnummer		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2111	Warnungen Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p2112[0...n]	BI: Externe Warnung 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2112	BI: Externe Warnung 1		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

r2114[0...1]	Systemlaufzeit gesamt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2116[0...n]	BI: Externe Warnung 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2116	BI: Externe Warnung 2		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2117[0...n]	BI: Externe Warnung 3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2117	BI: Externe Warnung 3		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2118[0...19]	Meldungsnummer für Meldungstyp einstellen		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
p2119[0...19]	Einstellung Meldungstyp		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1
r2120	CO: Summe Stör- und Warnpufferänderungen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2121	CO: Warnpufferänderungen Zähler		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2122[0...63]	Warncode		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1750, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2123[0...63]	Warnzeit gekommen in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]
r2124[0...63]	Warnwert		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2125[0...63]	Warnzeit behoben in Millisekunden		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]
p2126[0...19]	Störungsnummer für Quittiermodus einstellen		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 65535	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p2127[0...19]	Einstellung Quittiermodus		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min 1	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8075 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p2128[0...15]	Auswahl Stör-/Warncode für Trigger		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1750, 8070
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r2129.0...15	CO/BO: Triggerwort für Störungen und Warnungen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1530, 8070
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2130[0...63]	Störzeit gekommen in Tagen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2131	CO: Aktueller Störcode		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2132	CO: Aktueller Warncode		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8065
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2133[0...63]	Störwert für Float-Werte		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8060
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2134[0...63]	Warnwert für Float-Werte		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2135.0...15	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 2		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2548 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2136[0...63]	Störzeit behoben in Tagen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2138.7...15	CO/BO: Steuerwort Störungen/Warnungen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2139.0...12	CO/BO: Zustandswort Störungen/Warnungen 1		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2548 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p2140[0...n]	Hysteresedrehzahl 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 300.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 90.00 [1/min]

p2140[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 10.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.90 [m/min]

p2141[0...n]	Drehzahlschwellwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 5.00 [1/min]

p2141[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2142[0...n]	Hysteresedrehzahl 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]

p2142[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 10.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.02 [m/min]

p2144[0...n]	BI: Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r2145[0...63]	Warnzeit gekommen in Tagen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r2146[0...63]	Warnzeit behoben in Tagen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p2147	Störpuffer aller Antriebsobjekte löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p2148[0...n]	BI: Hochlaufgeber aktiv		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8011 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p2149[0...n]	Überwachungen Konfiguration		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010, 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0001 bin

p2150[0...n]	Hysteresedrehzahl 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 300.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]

p2150[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 3.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.02 [m/min]

p2151[0...n]	CI: Drehzahlsollwert für Meldungen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1438[0]

p2151[0...n]	CI: Geschwindigkeitssollwert für Meldungen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1438[0]

p2151[0...n]	CI: Drehzahlsollwert für Meldungen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1170[0]

p2153[0...n]	Drehzahlistwertfilter Zeitkonstante		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p2153[0...n]	Geschwindigkeitswertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p2154[0...n]	Cl: Drehzahlsollwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2154[0...n]	Cl: Geschwindigkeitssollwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2155[0...n]	Drehzahlschwellwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 900.00 [1/min]
p2155[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 9.00 [m/min]
p2156[0...n]	Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

p2161[0...n]	Drehzahlschwellwert 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 5.00 [1/min]

p2161[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2162[0...n]	Hysteresedrehzahl n_ist > n_max		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 60000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p2162[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit v_ist > v_max		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 6.00 [m/min]

p2163[0...n]	Drehzahlschwellwert 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 90.00 [1/min]

p2163[0...n]	Geschwindigkeitsschwellwert 4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.90 [m/min]

p2164[0...n]	Hysteresedrehzahl 4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]

p2164[0...n]	Hysteresegeschwindigkeit 4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 10.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.02 [m/min]

p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist = n_soll		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

p2166[0...n]	Ausschaltverzögerung v_ist = v_soll		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

p2167[0...n]	Einschaltverzögerung n_ist = n_soll		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

p2167[0...n]	Einschaltverzögerung v_ist = v_soll		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 200.0 [ms]

r2169	CO: Drehzahlwert geglättet Meldungen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1750, 8010, 8012, 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r2169	CO: Geschwindigkeitswert geglättet Meldungen		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1750, 8010, 8012, 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 5.13 [Nm]

p2174[0...n]	Kraftschwellwert 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [N]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: - Max 20000000.00 [N]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000.00 [N]

p2174[0...n]	Drehmomentschwellwert 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Nm]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: - Max 20000000.00 [Nm]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 5.13 [Nm]

p2175[0...n]	Motor blockiert Drehzahlsschwelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 120.00 [1/min]
p2175[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 4_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1.20 [m/min]
p2175[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor blockiert Drehzahlschwelle		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 3_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 120.00 [1/min]
p2177[0...n] SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motor blockiert Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 65.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p2177[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor blockiert Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 65.000 [s]	Werkseinstellung 1.000 [s]
p2178[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Motor gekippt Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_REG	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: 8012
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 10.000 [s]	Werkseinstellung 0.010 [s]

p2181[0...n]	Lastüberwachung Reaktion		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0

p2182[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 1		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2182[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlsschwelle 1		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 150.00 [1/min]

p2183[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 2		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2183[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlsschwelle 2		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 900.00 [1/min]

p2184[0...n]	Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 3		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 1000.00 [m/min]	Werkseinstellung 0.05 [m/min]

p2184[0...n]	Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1500.00 [1/min]

p2185[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 1 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 100000.00 [N]

p2185[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]

p2186[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 1 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p2186[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p2187[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 2 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 100000.00 [N]

p2187[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]

p2188[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 2 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p2188[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p2189[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 3 oben		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 100000.00 [N]

p2189[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 10000000.00 [Nm]

p2190[0...n]	Lastüberwachung Kraftschwelle 3 unten		
SERVO (Erw Meld, Lin), SERVO_840 (Erw Meld, Lin), SERVO_AC (Erw Meld, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p2190[0...n]	Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm]	Max 20000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p2192[0...n]	Lastüberwachung Verzögerungszeit		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 65.00 [s]	Werkseinstellung 10.00 [s]

p2194[0...n]	Drehmomentschwellwert 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]

p2194[0...n]	Kraftschwellwert 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]

p2195[0...n]	Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 800.0 [ms]

p2195[0...n]	Kraftausnutzung Ausschaltverzögerung		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 800.0 [ms]

p2196[0...n]	Momentenausnutzung Skalierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 3), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2534 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2197.1...13	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2534 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2198.4...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2536 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2199.0...11	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2199.0...11	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2537 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2199.0...12	CO/BO: Zustandswort Überwachungen 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1530, 2537, 8018
	P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2200[0...n]	BI: Technologieregler Freigabe		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2201[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p2202[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 20.00 [%]

p2203[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 3		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 30.00 [%]

p2204[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 4		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 40.00 [%]

p2205[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 5		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 50.00 [%]

p2206[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 6		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 60.00 [%]

p2207[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 7		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 70.00 [%]

p2208[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 8		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 80.00 [%]

p2209[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 9		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 90.00 [%]

p2210[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 10		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2211[0...n] CO: Technologieregler Festwert 11

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 110.00 [%]

p2212[0...n] CO: Technologieregler Festwert 12

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 120.00 [%]

p2213[0...n] CO: Technologieregler Festwert 13

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 130.00 [%]

p2214[0...n] CO: Technologieregler Festwert 14

SERVO (Tech_reg), **Änderbar:** U, T **Berechnet:** - **Zugriffsstufe:** 2
SERVO_840 **Datentyp:** FloatingPoint32 **Dynamischer Index:** DDS, p0180 **Funktionsplan:** 7950
(Tech_reg), **P-Gruppe:** Technologie **Einheitengruppe:** 9_1 **Einheitenwahl:** p0595
SERVO_AC **Nicht bei Motortyp:** - **Normierung:** PERCENT **Expertenliste:** 1
(Tech_reg),
VECTOR
(Tech_reg),
VECTOR_AC
(Tech_reg)

Min **Max** **Werkseinstellung**
-200.00 [%] 200.00 [%] 140.00 [%]

p2215[0...n]	CO: Technologieregler Festwert 15		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 150.00 [%]

p2216[0...n]	Technologieregler Festwert Auswahlmethode		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

p2220[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2221[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2222[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2223[0...n]	BI: Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r2224	CO: Technologieregler Festwert wirksam		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2225.0	CO/BO: Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2229	Technologieregler Nummer aktuell		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2230[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0100 bin

r2231	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwertspeicher		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2235[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert höher		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2236[0...n]	BI: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert tiefer		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2237[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2238[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]

p2240[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Startwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 9_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

r2245	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2247[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 10.0 [s]

p2248[0...n]	Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 1000.0 [s]	Werkseinstellung 10.0 [s]

r2250	CO: Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert nach HLG		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7954 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2252	Technologieregler Konfiguration		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0111 bin
p2253[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 1		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2254[0...n]	CI: Technologieregler Sollwert 2		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2255	Technologieregler Sollwert 1 Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2256	Technologieregler Sollwert 2 Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2257	Technologieregler Hochlaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]

p2258	Technologieregler Rücklaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 650.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]

r2260	CO: Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2261	Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]
r2262	CO: Technologieregler Sollwert nach Filter		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p2263	Technologieregler Typ		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p2264[0...n]	CI: Technologieregler Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2265	Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

r2266	CO: Technologieregler Istwert nach Filter		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2267	Technologieregler Obergrenze Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 200.00 [%]

p2268	Technologieregler Untergrenze Istwert		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung -200.00 [%]

p2269 Technologieregler Verstärkung Istwert

SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7958
	P-Gruppe: Technologie	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 500.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2270 Technologieregler Istwert Funktion

SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7958
	P-Gruppe: Technologie	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p2271 Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp)

SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Technologie	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r2272 CO: Technologieregler Istwert skaliert

SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 7958
	P-Gruppe: Technologie	Einheitengruppe: 9_1	Einheitenwahl: p0595
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2273	CO: Technologieregler Fehler		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 9_1 Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: p0595 Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2274	Technologieregler Differentiation Zeitkonstante		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p2280	Technologieregler Proportionalverstärkung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1000.000	Werkseinstellung 1.000

p2285	Technologieregler Nachstellzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 60.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p2286[0...n]	BI: Technologieregler Integrator anhalten		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2289[0...n]	CI: Technologieregler Vorsteuersignal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2291	CO: Technologieregler Maximalbegrenzung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2292	CO: Technologieregler Minimalbegrenzung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p2293	Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 100.00 [s]	Werkseinstellung 1.00 [s]

r2294	CO: Technologieregler Ausgangssignal		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p2295	CO: Technologieregler Ausgang Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p2296[0...n]	CI: Technologieregler Ausgang Skalierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2295[0]

p2297[0...n]	CI: Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2291[0]

p2298[0...n]	CI: Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2292[0]

p2299[0...n]	CI: Technologieregler Begrenzung Offset		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2306	Technologieregler Fehlersignal Invertierung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r2349.0...11	CO/BO: Technologieregler Zustandswort		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg), VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Technologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7958 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2369	BI: Kaskadenregelung Steuerwort		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2502[0...n]	LR Geberzuordnung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	3	1

p2503[0...n]	LR Längeneinheit LU pro 10 mm		
SERVO (APC, Lagereg), SERVO_840 (APC, Lagereg), SERVO_AC (APC, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1 [LU]	2147483647 [LU]	10000 [LU]

p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorweg		
SERVO (APC, Lagereg, Lin), SERVO_840 (APC, Lagereg, Lin), SERVO_AC (APC, Lagereg, Lin)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	1	1048576	1
p2504[0...n]	LR Motor/Last Motorumdrehungen		
SERVO (APC, Lagereg), SERVO_840 (APC, Lagereg), SERVO_AC (APC, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1048576	Werkseinstellung 1
p2505[0...n]	LR Motor/Last Lastumdrehungen		
SERVO (APC, Lagereg), SERVO_840 (APC, Lagereg), SERVO_AC (APC, Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704, 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1048576	Max 1048576	Werkseinstellung 1
p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastweg		
SERVO (APC, Lagereg, Lin), SERVO_840 (APC, Lagereg, Lin), SERVO_AC (APC, Lagereg, Lin)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 10000 [LU]

p2506[0...n]	LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung		
SERVO (APC, Lagerreg), SERVO_840 (APC, Lagerreg), SERVO_AC (APC, Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: C2(25) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 10000 [LU]

p2507[0...n]	LR Absolutwertgeberjustage Status		
SERVO (Lagerreg), SERVO_840 (Lagerreg), SERVO_AC (Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1

p2508[0...3]	BI: LR Referenzmarkensuche aktivieren		
SERVO (Lagerreg), SERVO_840 (Lagerreg), SERVO_AC (Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2509[0...3]	BI: LR Messtasterauswertung aktivieren		
SERVO (Lagerreg), SERVO_840 (Lagerreg), SERVO_AC (Lagerreg), VECTOR (Lagerreg), VECTOR_AC (Lagerreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2510[0...3] BI: LR Messtasterauswertung Auswahl

SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2511[0...3] BI: LR Messtasterauswertung Flanke

SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2512[0...3] BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren (Flanke)

SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2513[0...3] CI: LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert

SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2514[0...3]	BI: LR Lageistwert setzen Aktivierung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2515[0...3]	CI: LR Lageistwert setzen Setzwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2516[0...3]	CI: LR Lageoffset		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2517[0...2]	LR Direkter Messtaster 1		
SERVO (Dig IO, Lagereg), SERVO_840 (Dig IO, Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0

p2517[0...2]	LR Direkter Messtaster 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	18	0
p2518[0...2]	LR Direkter Messtaster 2		
SERVO (Dig IO, Lagereg), SERVO_840 (Dig IO, Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 51	Werkseinstellung 0
p2518[0...2]	LR Direkter Messtaster 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 18	Werkseinstellung 0
p2519[0...n]	LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-Umschaltung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 1
r2520[0...2]	CO: LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2521[0...3]	CO: LR Lageistwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2522[0...3]	CO: LR Geschwindigkeitsistwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]

r2523[0...3]	CO: LR Messwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2524	CO: LR LU/mm		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2524	CO: LR LU/Umdrehung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
p2525[0...n]	CO: LR Geberjustage Offset		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 4010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 4294967295 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
r2526.0...9	CO/BO: LR Zustandswort		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2527.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2528.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2529.0...2	CO/BO: LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 3		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2530	CI: LR Lagesollwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2531	CI: LR Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2532	CI: LR Lageistwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015, 4020, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2521[0]
p2533[0...n]	LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p2534[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Faktor		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2534[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Faktor		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2535[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p2535[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 2.00	Werkseinstellung 0.00

p2536[0...n]	LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter PT1		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p2536[0...n]	LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p2537	CI: LR Lageregler Adaption		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2538[0...n]	LR Proportionalverstärkung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.000 [1000/min]	Max 300.000 [1000/min]	Werkseinstellung 1.000 [1000/min]
p2539[0...n]	LR Nachstellzeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [m/min]	Max 1000.000 [m/min]	Werkseinstellung 1000.000 [m/min]
p2540	CO: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [1/min]	Max 210000.000 [1/min]	Werkseinstellung 210000.000 [1/min]
p2541	CI: LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze Signalquelle		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2540[0]

p2541	CI: LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2540[0]

p2542	LR Stillstandsfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 200 [LU]

p2543	LR Stillstandsüberwachungszeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 200.00 [ms]

p2544	LR Positionierfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 40 [LU]

p2545	LR Positionierüberwachungszeit		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]

p2546[0...n]	LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung Toleranz		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2547	LR Nockenschaltposition 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2548	LR Nockenschaltposition 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648 [LU]	Max 2147483647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2549	BI: LR Freigabe 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 899.2

p2550	BI: LR Freigabe 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2551	BI: LR Meldung Sollwert steht		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2552	BI: LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2553	BI: LR Meldung Festanschlag erreicht		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2554	BI: LR Meldung Verfahrbefehl aktiv		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2555	CI: LR LU/Umdrehung LU/mm		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2524[0]
r2556	CO: LR Lagesollwert nach Sollwertglättung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2557	CO: LR Lagereglereingang Regelabweichung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2558	CO: LR Lagereglerausgang P-Anteil		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2559	CO: LR Lagereglerausgang I-Anteil		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r2560	CO: LR Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r2560	CO: LR Drehzahlssollwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r2561	CO: LR Geschwindigkeitsvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r2561	CO: LR Drehzahlvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r2562	CO: LR Geschwindigkeitssollwert gesamt		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r2562	CO: LR Drehzahl Sollwert gesamt		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r2563	CO: LR Schleppabstand dynamisches Modell		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2564	CO: LR Kraftvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r2564	CO: LR Momentenvorsteuerwert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
r2565	CO: LR Schleppabstand aktuell		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2566	LR Geschwindigkeit Eingang Vorsteuerung		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r2566	LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
p2567[0...n]	LR Kraftvorsteuerung Masse		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kg]	Max 10000.000000 [kg]	Werkseinstellung 1.000000 [kg]
p2567[0...n]	LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4015 Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kgm²]	Max 100000.000000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.159155 [kgm²]

p2568	BI: EPOS STOP-Nocken Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2569	BI: EPOS STOP-Nocken Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2570	BI: EPOS STOP-Nocken Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2571	EPOS Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 4000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 30000 [1000 LU/min]

p2572	EPOS Maximalbeschleunigung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/s ²]	Max 2000000 [1000 LU/s ²]	Werkseinstellung 100 [1000 LU/s ²]

p2573	EPOS Maximalverzögerung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/s ²]	Max 2000000 [1000 LU/s ²]	Werkseinstellung 100 [1000 LU/s ²]

p2574	EPOS Ruckbegrenzung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/s ³]	Max 100000000 [1000 LU/s ³]	Werkseinstellung 10000 [1000 LU/s ³]

p2575	BI: EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2576	EPOS Modulokorrektur Modulobereich		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 360000 [LU]

p2577	BI: EPOS Modulokorrektur Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630, 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2578	CI: EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2580[0]

p2579	CI: EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2581[0]

p2580	CO: EPOS Software-Endschalter Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung -2147482648 [LU]

p2581	CO: EPOS Software-Endschalter Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]

p2582	BI: EPOS Software-Endschalter Aktivierung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2583	EPOS Umkehrlosekompensation		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200000 [LU]	Max 200000 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2585	EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -40000000 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung -300 [1000 LU/min]

p2586	EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -40000000 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]

p2587	EPOS Tippen 1 Verfahrenweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2588	EPOS Tippen 2 Verfahrenweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2589	BI: EPOS Tippen 1 Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2590	BI: EPOS Tippen 2 Signalquelle		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2591	BI: EPOS Tippen inkrementell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3610 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2593	CI: EPOS LU/Umdrehung LU/mm		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2524[0]

p2594[0...2]	CI: EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2595	BI: EPOS Referenzieren Start		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3625, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2596	BI: EPOS Referenzpunkt setzen		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2597	BI: EPOS Referenziertyp Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3614, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2598[0...3]	CI: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle		
SERVO (EPOS, Lagereg), SERVO_840 (EPOS, Lagereg), SERVO_AC (EPOS, Lagereg), VECTOR (EPOS, Lagereg), VECTOR_AC (EPOS, Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 2599[0] [1] 0 [2] 0 [3] 0

p2599	CO: EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2600	EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-Verschiebung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2601	EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2602	EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2603	EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p2604	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2605	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Referenznocken		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 5000 [1000 LU/min]

p2606	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler Weg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]

p2607	EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p2608	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]

p2609	EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3612
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 20000 [LU]

p2610	EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg zur Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3612
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 2147482647 [LU]

p2611	EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrgeschwindigkeit Referenzpunkt		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3612
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 300 [1000 LU/min]

p2612	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3612
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2613	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3612
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p2614	BI: EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2615	EPOS Verfahrensatz Anzahl maximal		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: C2(17) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 64	Werkseinstellung 64
p2616[0...n]	EPOS Verfahrensatz Satznummer		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 63	Werkseinstellung -1
p2617[0...n]	EPOS Verfahrensatz Position		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]
p2618[0...n]	EPOS Verfahrensatz Geschwindigkeit		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 40000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 600 [1000 LU/min]

p2619[0...n]	EPOS Verfahrsatz Beschleunigungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p2620[0...n]	EPOS Verfahrsatz Verzögerungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p2621[0...n]	EPOS Verfahrsatz Auftrag		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 9	Werkseinstellung 1

p2622[0...n]	EPOS Verfahrsatz Auftragsparameter		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

p2623[0...n]	EPOS Verfahrsatz Auftragsmodus		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p2615 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3515, 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p2624	EPOS Verfahrtsatz Sortieren		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p2625	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 0		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2626	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 1		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2627	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 2		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2628	BI: EPOS Verfahrtsatz Anwahl Bit 3		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2629	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 4		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2630	BI: EPOS Verfahrensatz Anwahl Bit 5		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2631	BI: EPOS Verfahrtauftrag aktivieren (0 -> 1)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2632	EPOS Externer Satzwechsel Auswertung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p2633	BI: EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2634[0...n]	EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3617, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 1000 [LU]

p2635	EPOS Festanschlag Überwachungsfenster		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3617, 4025 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 100 [LU]

p2637	BI: EPOS Festanschlag erreicht		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.4

p2638	BI: EPOS Festanschlag außerhalb Überwachungsfenster		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.5

p2639	BI: EPOS Kraftgrenze erreicht		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1407.7

p2639	BI: EPOS Momentengrenze erreicht		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3616
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1407.7

p2640	BI: EPOS Zwischenhalt (0-Signal)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3616, 3620, 3625
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2641	BI: EPOS Verfahrtauftrag verwerfen (0-Signal)		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3616, 3620, 3625
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2642	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positionssollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3618
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2690[0]

p2643	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3618
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2691[0]

p2644	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Beschleunigungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2692[0]
p2645	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Verzögerungsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2693[0]
p2646	CI: EPOS Geschwindigkeitsoverride		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p2647	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620, 3625, 3640 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2648	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p2649	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Übernahmeart Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2650	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Sollwertübernahme Flanke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2651	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl positiv		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2652	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl negativ		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2653	BI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Einrichten Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2654	CI: EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p2655[0...1]	BI: EPOS Nachführbetrieb Anwahl		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 1 [1] 2526.7
p2656	BI: EPOS Einfachpositionierer Freigabe		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.3
p2657	CI: EPOS Lageistwert/Lagesetzwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3610, 3616, 3620, 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2521[0]
p2658	BI: EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 2526.0

p2659	BI: EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.1

p2660	CI: EPOS Messwert Referenzieren		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612, 3614 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2523[0]

p2661	BI: EPOS Messwert gültig Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3612, 3614, 3615 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.2

p2662	BI: EPOS Justagewert gültig Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.9

p2663	BI: EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	2526.8

r2665	CO: EPOS Lagesollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2666	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]
r2667	CO: EPOS Umkehrlosekompensation Wert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2669	CO: EPOS Betriebsart aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3625, 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2670.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrssatz		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3625, 3650 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2671	CO: EPOS Positionssollwert aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2672	CO: EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [1000 LU/min]	Max - [1000 LU/min]	Werkseinstellung - [1000 LU/min]

r2673	CO: EPOS Beschleunigungsoverride aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2674	CO: EPOS Verzögerungsoverride aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3610, 3612, 3616, 3620
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2675	CO: EPOS Auftrag aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 3616
	P-Gruppe: Einfachpositionierer	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 9	Werkseinstellung -

r2676	CO: EPOS Auftragsparameter aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2677	CO: EPOS Auftragsmodus aktuell		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3616 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2678	CO: EPOS Externer Satzwechsel Istposition		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3615, 3616, 3620 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2680	CO: EPOS Abstand Referenznocke und Nullmarke		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3612 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]
r2681	CO: EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3630 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r2682	CO: EPOS Restweg		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1		
SERVO (Lagereg, Lin), SERVO_840 (Lagereg, Lin), SERVO_AC (Lagereg, Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3645 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2683.0...14	CO/BO: EPOS Zustandswort 1		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3645 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2684.0...15	CO/BO: EPOS Zustandswort 2		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3646 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2685	CO: EPOS Korrekturwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3635 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [LU]	Max - [LU]	Werkseinstellung - [LU]

r2686[0...1]	CO: EPOS Kraftbegrenzung wirksam		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r2686[0...1]	CO: EPOS Momentenbegrenzung wirksam		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r2687	CO: EPOS Kraftsollwert		
SERVO (EPOS, Lin), SERVO_840 (EPOS, Lin), SERVO_AC (EPOS, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]
r2687	CO: EPOS Momentensollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 3616, 3617 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]
p2690	CO: EPOS Position Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147482648 [LU]	Max 2147482647 [LU]	Werkseinstellung 0 [LU]

p2691	CO: EPOS Geschwindigkeit Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [1000 LU/min]	Max 4000000 [1000 LU/min]	Werkseinstellung 600 [1000 LU/min]

p2692	CO: EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.100 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]

p2693	CO: EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert		
SERVO (EPOS), SERVO_840 (EPOS), SERVO_AC (EPOS), VECTOR (EPOS), VECTOR_AC (EPOS)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Einfachpositionierer Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 3618 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.100 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]

r2700	CO: Bezugsfrequenz		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell		
ENC (Lin_geber), ENC_840 (Lin_geber)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsfrequenz aktuell		
S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2700	CO: Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2701	CO: Bezugsspannung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2702	CO: Bezugsstrom		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r2703	CO: Bezugsdrehmoment		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2703	CO: Bezugskraft aktuell		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2704	CO: Bezugsleistung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2705	CO: Bezugswinkel		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2706	CO: Bezugstemperatur		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r2707	CO: Bezugsbeschleunigung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p2720[0...n]	Lastgetriebe Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p2721[0...n]	Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch Umdrehungen virtuell		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4194303	Werkseinstellung 0
p2722[0...n]	Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1, 4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 4294967300.00	Werkseinstellung 0.00
r2723[0...n]	CO: Lastgetriebe Absolutwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4704 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r2724[0...n]	CO: Lastgetriebe Lagedifferenz		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p2730[0...3]	BI: LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt (Flanke)		
SERVO (Lagereg), SERVO_840 (Lagereg), SERVO_AC (Lagereg), VECTOR (Lagereg), VECTOR_AC (Lagereg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Lageregelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 4010, 4015 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p2810[0...1]	BI: UND-Verknüpfung Eingänge		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r2811.0	CO/BO: UND-Verknüpfung Ergebnis		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2816[0...1]	BI: ODER-Verknüpfung Eingänge		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r2817.0	CO/BO: ODER-Verknüpfung Ergebnis		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2634 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p2900	CO: Festwert 1 [%]		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2900[0...n]	CO: Festwert 1 [%]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2901	CO: Festwert 2 [%]		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
p2901[0...n]	CO: Festwert 2 [%]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10000.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
r2902[0...14]	CO: Festwerte [%]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
p2930[0...n]	CO: Festwert M [Nm]		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

	Min -100000.00 [Nm]	Max 100000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]
p2930[0...n] SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	CO: Festwert F [N] Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Freie Funktionsbausteine Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1021 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [N]	Max 100000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]
p3016 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motld Drehmomentkonstante identifiziert Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 28_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Nm/A]	Max 100.00 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]
p3016 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Motld Kraftkonstante identifiziert Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 29_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [N/Aeff]	Max 1000.00 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]
p3017 SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Motld Spannungskonstante identifiziert Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff]	Max 10000.0 [Veff]	Werkseinstellung 0.0 [Veff]
p3017 SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Motld Spannungskonstante identifiziert Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Veff s/m]	Max 1000.0 [Veff s/m]	Werkseinstellung 0.0 [Veff s/m]

p3020	MotId Magnetisierungsstrom identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 5000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]
p3027	MotId Lastwinkel optimal identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [°]	Max 135.0 [°]	Werkseinstellung 0.0 [°]
p3028	MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
p3028	MotId Reluktanzkraftkonstante identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [mH]	Max 1000.00 [mH]	Werkseinstellung 0.00 [mH]
p3030	MotId Kommutierungswinkeloffset identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.00 [°]	Max 180.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]
p3031	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3031	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3041	MotId Trägheitsmoment identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kgm²]	Max 100000.000000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.000000 [kgm²]

p3041	MotId Motor-Masse identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.000000 [kg]	Max 10000.000000 [kg]	Werkseinstellung 0.000000 [kg]

p3042	MotId Last Trägheitsmoment identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 25_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kgm²]	Max 100000.00000 [kgm²]	Werkseinstellung 0.00000 [kgm²]

p3042	MotId Last Masse identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 27_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [kg]	Max 10000.00000 [kg]	Werkseinstellung 0.00000 [kg]

p3045	MotId Kraftkennlinie kT1 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [N/Aeff]	Max 340.28235E36 [N/Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [N/Aeff]

p3045	MotId Drehmomentkennlinie kT1 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36 [Nm/A]	Max 340.28235E36 [Nm/A]	Werkseinstellung 0.00 [Nm/A]

p3046	MotId Kraftkennlinie kT3 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3046	MotId Drehmomentkennlinie kT3 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3047	MotId Kraftkennlinie kT5 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3047	MotId Drehmomentkennlinie kT5 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3048	MotId Kraftkennlinie kT7 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg, Lin), SERVO_840 (Erw M_reg, Lin), SERVO_AC (Erw M_reg, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3048	MotId Drehmomentkennlinie kT7 identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: ASM, REL, FEM	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3049[0...n]	MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [1/min]	Max 210000.00000 [1/min]	Werkseinstellung 0.00000 [1/min]

p3049[0...n]	MotId Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung identifiziert		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [m/min]	Max 1000.00000 [m/min]	Werkseinstellung 0.00000 [m/min]

p3050[0...n]	MotId Ständerwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 2000.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p3054[0...n]	MotId Läuferwiderstand identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 16_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 300.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]

p3056[0...n]	MotId Ständerstreuinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]

p3058[0...n]	MotId Läuferstreuinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 1000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
p3060[0...n]	MotId Hauptinduktivität identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: 15_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0349 Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [mH]	Max 10000.00000 [mH]	Werkseinstellung 0.00000 [mH]
p3070	MotId Spannungsabbildungsfehler Endwert identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V]	Max 100.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]
p3071	MotId Spannungsabbildungsfehler Stromoffset identifiziert		
SERVO (Erw M_reg), SERVO_840 (Erw M_reg), SERVO_AC (Erw M_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 100.000 [A]	Werkseinstellung 0.000 [A]
p3080	MotId Flussregler P-Verstärkung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [A/Vs]	Max 999999.0 [A/Vs]	Werkseinstellung 0.0 [A/Vs]
p3081	MotId Flussregler Nachstellzeit identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: PEM, REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3082	MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 18_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.000 [V/A]	Max 100000.000 [V/A]	Werkseinstellung 0.000 [V/A]
p3083	MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p3088	MotId Motormodell mit Geber Umschalt Drehzahl identifiziert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [1/min]	Max 210000.00000 [1/min]	Werkseinstellung 0.00000 [1/min]
p3088	MotId Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit ident		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [m/min]	Max 1000.00000 [m/min]	Werkseinstellung 0.00000 [m/min]
p3090[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p3091[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 250.0 [ms]

p3092[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Wartezeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 100.0 [ms]
p3093[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6	Max 56	Werkseinstellung 12
p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 90.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0030 [°]
p3094[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 90.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0030 [mm]
p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 90.0000 [°]	Werkseinstellung 1.0000 [°]
p3095[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 90.0000 [mm]	Werkseinstellung 1.0000 [mm]

p3096[0...n]	PolID elastizitätsbasiert Strom		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Aeff]	Max 20000.000 [Aeff]	Werkseinstellung 0.000 [Aeff]

r3097.0...31	BO: PolID elastizitätsbasiert Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3100	RTC Zeitstempel Modus		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p3101[0...1]	RTC UTC-Zeit setzen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

r3102[0...1]	RTC UTC-Zeit lesen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3103	RTC Synchronisationsquelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p3104	BI: RTC Echtzeitsynchronisation PING		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r3107[0...3]	RTC Synchronisierzeit		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3108[0...1]	RTC Synchronisationsabweichung zuletzt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3109	RTC Uhrzeitsynchronisation Toleranzfenster		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p3110	Externe Störung 3 Einschaltverzögerung		
Alle Objekte	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2546
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe		
A_INF_840, B_INF_840, S_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3405.2

p3111[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe		
A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p3111	BI: Externe Störung 3 Freigabe		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2546
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p3112[0...n]	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: CDS, p0170	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3112	BI: Externe Störung 3 Freigabe negiert		
CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2546 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r3113.0...15	CO/BO: NAMUR Meldebitleiste		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3114.9...11	CO/BO: Meldungen Zustandswort global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3115[0...63]	Störung Antriebsobjekt auslösend		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1750, 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3116	BI: Quittierung selbstständig unterdrücken		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3117	Safety-Meldungen Typ ändern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r3120[0...63]	Komponentennummer Störung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3121[0...63]	Komponentennummer Warnung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3122[0...63]	Diagnoseattribute Störung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3123[0...63]	Diagnoseattribute Warnung		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8065 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3131	CO: Aktueller Störwert		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3132	CO: Aktuelle Komponentenummer		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p3135	Störung wirksam unterdrücken		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p3201[0...n]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.1 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.0 [%]
p3202[0...n]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Hysterese		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.1 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.0 [%]
p3203[0...n]	Erregerstrom außerhalb Toleranz Verzögerungszeit		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL Min 0.0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.0 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.0 [s]
p3204[0...n]	Fluss außerhalb Toleranz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.1 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 10.0 [%]
p3205[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Fluss außerhalb Toleranz Hysterese		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.1 [%]	Max 50.0 [%]	Werkseinstellung 10.0 [%]
p3206[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Fluss außerhalb Toleranz Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 10.0 [s]	Werkseinstellung 5.0 [s]
p3207[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Schwellwert		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 1.00 [Aeff]
p3208[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Hysterese		
	Änderbar: U, T	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: 6_2	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Aeff]	Max 10000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 1.00 [Aeff]
p3209[0...n] VECTOR, VECTOR_AC	Stromnullmeldung Verzögerungszeit		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: ASM, PEM, REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 10.00 [s]	Werkseinstellung 0.02 [s]

p3233[0...n]	Drehmomentwertfilter Zeitkonstante		
SERVO (Erw Meld), SERVO_840 (Erw Meld), SERVO_AC (Erw Meld), VECTOR (Erw Meld), VECTOR_AC (Erw Meld)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8013 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3235	Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 2000 [ms]	Werkseinstellung 320 [ms]
p3236[0...n]	Drehzahlschwellwert 7		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 3000.00 [1/min]	Werkseinstellung 100.00 [1/min]
p3237[0...n]	Hysteresedrehzahl 7		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 200.00 [1/min]	Werkseinstellung 2.00 [1/min]
p3238[0...n]	Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 100.0 [s]	Werkseinstellung 3.0 [s]
p3290	Variable Meldefunktion Start		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0010 bin
p3291	CI: Variable Meldefunktion Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3292	Variable Meldefunktion Signalquelle Adresse		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p3293	Variable Meldefunktion Signalquelle Datentyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 0
r3294	BO: Variable Meldefunktion Ausgangssignal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3295	Variable Meldefunktion Schwellwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.000

p3296	Variable Meldefunktion Hysterese		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.000
p3297	Variable Meldefunktion Anzugsverzögerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3298	Variable Meldefunktion Abfallverzögerung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 10000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3299	Variable Meldefunktion Abtastzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 5301 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [ms]	Max 4.000 [ms]	Werkseinstellung 4.000 [ms]
p3320[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 25.00
p3321[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 0.00

p3322[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 50.00

p3323[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 25.00

p3324[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 77.00

p3325[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 50.00

p3326[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 92.00

p3327[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 75.00

p3328[0...n]	Strömungsmaschine Leistung Punkt 5		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 100.00
p3329[0...n]	Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 100.00
p3400	Einspeisung Konfigurationswort		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 1010 bin
r3402	Einspeisung Zustand intern		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 12	Werkseinstellung -
r3402	Einspeisung Zustand intern BIC		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung -
r3405.0...7	CO/BO: Einspeisung Zustandswort		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8828, 8928 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r3405.7	CO/BO: Einspeisung Zustandswort		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3405.1...8	CO/BO: Zustandswort Zwischenkreisregelung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3409	Einspeisung Netzfrequenzeinstellung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p3410	Einspeisung Identifizierungsart		
A_INF_840, S_INF_840	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 0
p3410	Einspeisung Identifizierungsart		
A_INF, S_INF	Änderbar: C2(1), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung 5

r3411[0...1]	Einspeisung Induktivität identifiziert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

r3412[0...1]	Einspeisung Zwischenkreiskapazität identifiziert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [mF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mF]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mF]

r3414[0...1]	Einspeisung Netzinduktivität identifiziert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

p3415[0...1]	Einspeisung Anregungsstrom L-Identifikation		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 1.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 75.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 20.00 [%]

p3416	Einspeisung Anregungsamplitude C-Identifikation		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.10 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2.00 [%]

p3417	Einspeisung Anregungsfrequenz C-Identifikation		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 10.00 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 200.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 50.00 [Hz]

p3421	Einspeisung Induktivität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 2000.000 [mH]	Werkseinstellung 1.000 [mH]

p3422	Einspeisung Zwischenkreiskapazität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.20 [mF]	Max 2000.00 [mF]	Werkseinstellung 2.00 [mF]

p3422	Zwischenkreiskapazität gesamt		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.20 [mF]	Max 2000.00 [mF]	Werkseinstellung 2.00 [mF]

p3424	Einspeisung Netzinduktivität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mH]	Max 1000.000 [mH]	Werkseinstellung 0.001 [mH]

p3425[0...1]	Einspeisung Streckenparameter Skalierung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3440	Smart Mode Konfiguration		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0001 bin
p3441[0...1]	Smart Mode Vdc-Regler Kp/Tn		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3442[0...1]	Smart Mode Glättungszeiten		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 20.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 0.25 [ms] [1] 1.00 [ms]
p3443[0...1]	Smart Mode Netzkommütierung Stromschwellwerte		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung [0] 100.00 [%] [1] 200.00 [%]
p3444[0...1]	Smart Mode Spannungen		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 105.00 [%]	Werkseinstellung [0] 90.00 [%] [1] 100.50 [%]
r3445[0...1]	Smart Mode Spannungen Anzeige		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r3446[0...2]	Smart Mode Ströme		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_4 Normierung: p2002 Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]

r3447	Smart Mode Ausschaltwinkel		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]

p3448[0...1]	Smart Mode Induktivität/Zwischenkreiskapazität wirksam		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 10.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 110.00 [%] [1] 100.00 [%]

r3452	Einspeisung PLL Zustand		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 7	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p3458[0...1]	Einspeisung PLL Glättungszeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 1.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 23.1 [ms] [1] 9.1 [ms]

r3460	Einspeisung PLL-Regelabweichung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r3461	Einspeisung PLL-Regelabweichung nach Filterung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
p3462	Einspeisung Netzstörung Maximalzeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 10000.00 [s]	Werkseinstellung 0.00 [s]
p3463	Einspeisung Netzwinkeländerung Phasenausfallerkennung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.0 [°]	Max 180.0 [°]	Werkseinstellung 15.0 [°]
r3467[0...3]	CO: Einspeisung Strom Alpha/Beta		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r3468[0...5]	CO: Einspeisung Spannung Alpha/Beta		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p3469[0...n]	Latch-Verzugszeit Korrektur Nulldurchgangserfassung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -10000.0 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.0 [µs]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [µs]

r3470	Einspeisung Wirkstrom Filter		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3471	Einspeisung Blindstrom Filter		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

p3472[0...4]	Netz-PLL Netzspannung Glättungszeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 1.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 30000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 200.0 [ms] [1] 100.0 [ms] [2] 5000.0 [ms] [3] 8.0 [ms] [4] 8.0 [ms]

p3480	Einspeisung Aussteuergrad Grenze		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 110.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 97.0 [%]

p3481	Einspeisung Reserveregler Dynamik		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 7.5 [ms]
r3485	Einspeisung Reserveregler Ausgang		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
p3490	Einspeisung Verzögerungszeit AUS1-Befehl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8732, 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [ms]
p3491	Einspeisung I-Offset-Messung Überwachungszeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 65000 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8832, 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 2000 [ms]
p3492	Einspeisung Netzunterspannung Verzögerungszeit		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min 0 [s]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 300 [s]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [s]
p3508	Einspeisung Hochsetzfaktor maximal		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 1.60	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3.00	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1.60

p3510	Einspeisung Zwischenkreisspannung Sollwert		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1774, 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 100.00 [V]	Max 1600.00 [V]	Werkseinstellung 600.00 [V]

p3510	Zwischenkreisspannung Sollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 100.00 [V]	Max 1600.00 [V]	Werkseinstellung 600.00 [V]

p3511	CI: Einspeisung Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3511	CI: Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3513	BI: Sperre spannungsgeregelter Betrieb		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3513	BI: Sperre spannungsgeregelter Betrieb		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1
p3514	Einspeisung Zusatzwirkstrom stationär		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [Aeff]	Max 1000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 0.00 [Aeff]
p3515	CI: Einspeisung Zusatzwirkstrom		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3516	Einspeisung Stromaufteilungsfaktor		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940, 8942 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
r3517	CO: Einspeisung Wirkstromregler Unbegrenzter Sollwert		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r3517	CO: Zwischenkreisregler Wirkstrom Sollwert		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p3520[0...3]	CI: Einspeisung Vorsteuerung Leistung		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3520[0...3]	CI: Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3521[0...3]	Einspeisung Vorsteuerung Leistung Skalierung		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00000 [%]	Max 100000.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p3521[0...3]	Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Skalierung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100000.00000 [%]	Max 100000.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p3523[0...3]	Einspeisung Vorsteuerung Leistung Glättung		
SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

p3523[0...3]	Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Glättung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3528	CI: Einspeisung Stromgrenze motorisch Skalierung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p3529	CI: Einspeisung Stromgrenze generatorisch Skalierung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1
p3530	Einspeisung Stromgrenze motorisch		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 1.00 [Aeff]	Max 100000.00 [Aeff]	Werkseinstellung 10000.00 [Aeff]
p3531	Einspeisung Stromgrenze generatorisch		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -100000.00 [Aeff]	Max -1.00 [Aeff]	Werkseinstellung -10000.00 [Aeff]
p3532	BI: Einspeisung Motorischen Betrieb sperren		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p3533	BI: Einspeisung Generatorischen Betrieb sperren		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8820, 8920 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r3534	Einspeisung Netzfilter Maximalstrom		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3554	Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3554	Vdc-Regler Integralanteil		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

p3555[0...5]	Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil Schnelleingriff		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 200.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 2.00 [%] [1] 102.00 [%] [2] 0.00 [%] [3] 5.00 [%] [4] 100.00 [%] [5] 0.00 [%]

p3560	Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3560	Vdc-Regler Proportionalverstärkung		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3562	Einspeisung Vdc-Regler Nachstellzeit		
A_INF, A_INF_840, SERVO (Tech_reg), SERVO_840 (Tech_reg), SERVO_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8940 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3562	Vdc-Regler Nachstellzeit		
VECTOR (Tech_reg), VECTOR_AC (Tech_reg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3564	Einspeisung Vdc-Beobachter Zeitkonstante		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 100.0 [ms]	Werkseinstellung 0.2 [ms]
p3566	Einspeisung Vdc Rampendauer		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8932 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 40 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]
p3570	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3573[0]
p3571[0...3]	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Eingang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3572	CI: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Auswahl		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r3573	CO: Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Ausgang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p3574[0...3]	Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -60 [V]	Max 60 [V]	Werkseinstellung [0] 20 [V] [1] -20 [V] [2] 5 [V] [3] -5 [V]

r3575.0...2	BO: Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung Status		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3576[0...5]	Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Eingang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3577	CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Auswahl		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r3578	CO: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer Ausgang		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p3579	CI: Master/Slave Stromaufteilungsfaktor		
A_INF (Master/Slave), A_INF_840 (Master/Slave)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8948 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 3578[0]

r3602	Einspeisung Regelung Zustand		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung -

p3603	Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 500.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.00 [%]

r3606	Einspeisung Wirkstromregler Regelabweichung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

r3608	Einspeisung Blindstromregler Regelabweichung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]

p3610	Einspeisung Blindstrom Festsollwert		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -10000.0 [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: - Max 10000.0 [Aeff]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1774, 8946 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [Aeff]

p3611	CI: Einspeisung Blindstrom Zusatzsollwert		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8946 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p3612	CI: Einspeisung Blindleistung Vorsteuerung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: r2004 Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p3614[0...1]	Einspeisung Stromwertfilter Glättungszeit		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8950
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 2.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]
p3615	Einspeisung Stromregler P-Verstärkung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p3617	Einspeisung Stromregler Nachstellzeit		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
r3618	Einspeisung Wirkstromregler Integralanteil		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r3619	Einspeisung Blindstromregler Integralanteil		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 8946
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p3620	Einspeisung Stromregleradaption untere Einsatzschwelle		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 40.00 [%]

p3622	Einspeisung Stromregleradaption Reduktionsfaktor		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.01 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 85.00 [%]

p3624[0...1]	Einspeisung Oberschwingungsregler Ordnung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min 5	Max 13	Werkseinstellung [0] 5 [1] 7

p3625[0...1]	Einspeisung Oberschwingungsregler Skalierung		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 300.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

r3626[0...1]	Einspeisung Oberschwingungsregler Ausgang		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r3632	Einspeisung Eingangsspannung Usd (Wirkkomponente)		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1774, 8946, 8950
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r3633	Einspeisung Eingangsspannung Usq (Blindkomponente)		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1774, 8946, 8950
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: 5_1	Einheitenwahl: p0505
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r3635	CO: Einspeisung Eingangsspannung Winkel		
A_INF, A_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8950 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r3637[0...1]	CO: Gegensystemregelung Stromsollwert		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r3638[0...3]	CO: Gegensystemregelung Stromistwert		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
p3639	Gegensystemregelung Nachstellzeit		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p3640	Gegensystemregelung Betriebsart		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p3641[0...1]	CI: Gegensystemregelung Sollwert		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r3642[0...1]	CO: Gegensystemregelung Stellgröße		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r3643	Gegensystemregelung Zwischenkreisspannung Korrektur		
A_INF (Dyn Netzstützung, Netztrafo), A_INF_840 (Dyn Netzstützung, Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p3660	VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p3660[0...n]	VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max 100000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [%]
r3661	CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950, 9880 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3661[0...n]	CO: VSM Eingang Netzspannung u1 - u2		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3662	CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8850, 8950, 9880 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3662[0...n]	CO: VSM Eingang Netzspannung u2 - u3		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3664.0...1	BO: VSM Temperatúrauswertung Status		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r3664[0...n]	CO: VSM Temperatúrauswertung Status		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p3665[0...n]	VSM Temperatúrauswertung Sensortyp		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p3665[0...n]	VSM Temperatúrauswertung Sensortyp		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
r3666	CO: VSM Temperatur KTY		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r3666[0...n]	CO: VSM Temperatur KTY		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

p3667	VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0 [°C]	Max 301 [°C]	Werkseinstellung 150 [°C]

p3667[0...n]	VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [°C]	Max 301.00 [°C]	Werkseinstellung 150.00 [°C]

p3668	VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltchwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0 [°C]	Max 301 [°C]	Werkseinstellung 180 [°C]

p3668[0...n]	VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltchwelle		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [°C]	Max 301.00 [°C]	Werkseinstellung 180.00 [°C]

p3669	VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.0 [K]	Max 50.0 [K]	Werkseinstellung 3.0 [K]

p3669[0...n]	VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9886 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 1.00 [K]	Max 50.00 [K]	Werkseinstellung 3.00 [K]

p3670	VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 1000.000 [A]	Werkseinstellung 1.000 [A]

p3670[0...n]	VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 1000.000 [A]	Werkseinstellung 1.000 [A]

r3671	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3671[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3672	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3672[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r3673	CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3673[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang 1 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3674	CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r3674[0...n]	CO: VSM 10-V-Eingang 2 Istwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9880 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
p3676	VSM Netzfilter Kapazität Warnschwelle		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.00 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [%]
r3677[0...2]	CO: VSM Netzfilter Kapazität		
A_INF, A_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [µF]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [µF]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [µF]

p3678[0...1]	Filterüberwachung Schwellwerte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7991 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 0.00 [%] [1] 0.00 [%]

p3679[0...1]	Trafo Filterüberwachung Zeiten		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 40.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7991 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 20.00 [ms] [1] 0.50 [ms]

p3680	BI: Braking Module Intern sperren		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p3681	BI: Braking Module Intern Zk-Schnellentladung aktivieren		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p3682	Braking Module Intern Zk-Schnellentladung Verzögerungszeit		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 500 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4294967295 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000 [ms]

p3683	Braking Module Intern Einsatzschwelle Bremschopper		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 110.00 [V]	Max 780.00 [V]	Werkseinstellung 760.00 [V]
r3685	BO: Digital Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3686	BO: Digital Braking Module Störung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3687	BO: Digital Braking Module Vorwarnung Übertemperatur		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3688	BO: Braking Module Intern Übertemperatur Abschaltung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r3689	BO: Digital Braking Module Uce-Störung		
B_INF, B_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3700	APC Konfiguration		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p3701	APC Geberauswahl		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: C1(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Datensätze Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 3	Werkseinstellung 2

p3702[0...n]	APC Lastdrehzahl/Motordrehzahl Gewichtung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 1.000	Werkseinstellung 1.000

p3704[0...n]	APC Filter Aktivierung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p3705[0...n]	APC Filter Typ		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p3706[0...n]	APC Unterabtastung Filter 2.x		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 64	Werkseinstellung 1

p3707[0...n]	APC Unterabtastung Filter 3.x		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 64	Werkseinstellung 1

p3708[0...n]	APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 2		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3708[0...n]	APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 2		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3709[0...n]	APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 3		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3709[0...n]	APC Drehzahlwert Glättungszeit Geber 3		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4711 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 50.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3711[0...n]	APC Filter 1.1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3712[0...n]	APC Filter 1.1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3713[0...n]	APC Filter 1.1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3714[0...n]	APC Filter 1.1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3721[0...n]	APC Filter 2.1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3722[0...n]	APC Filter 2.1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3723[0...n]	APC Filter 2.1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3724[0...n]	APC Filter 2.1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3726[0...n]	APC Filter 2.2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3727[0...n]	APC Filter 2.2 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3728[0...n]	APC Filter 2.2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3729[0...n]	APC Filter 2.2 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7029 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3731[0...n]	APC Filter 3.1 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3732[0...n]	APC Filter 3.1 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3733[0...n]	APC Filter 3.1 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3734[0...n]	APC Filter 3.1 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3736[0...n]	APC Filter 3.2 Nenner-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3737[0...n]	APC Filter 3.2 Nenner-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.050	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700

p3738[0...n]	APC Filter 3.2 Zähler-Eigenfrequenz		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.5 [Hz]	Max 16000.0 [Hz]	Werkseinstellung 2000.0 [Hz]

p3739[0...n]	APC Filter 3.2 Zähler-Dämpfung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000	Max 10.000	Werkseinstellung 0.700
p3750[0...n]	CI: APC Beschleunigungssensor Eingang		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: p2007	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3751[0...n]	APC Beschleunigungssensor Hochpass Zeitkonstante		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]
p3760[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 P-Verstärkung		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000
p3760[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 1 P-Verstärkung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000
p3761[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 Vorhaltezeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3761[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 1 Vorhaltezeit		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3765[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 P-Verstärkung		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000

p3765[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 2 P-Verstärkung		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100.000	Max 100.000	Werkseinstellung 0.000

p3766[0...n]	APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 Vorhaltezeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3766[0...n]	APC Lastdrehzahlregler 2 Vorhaltezeit		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -500.00 [ms]	Max 500.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

r3770	CO: APC Lastgeschwindigkeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3770	CO: APC Lastdrehzahl		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3771[0...1]	CO: APC Geschwindigkeitswert		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3771[0...1]	CO: APC Drehzahlwert		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3772[0...1]	APC Filterzweig 2 Anzeigewerte		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3772[0...1]	APC Filterzweig 2 Anzeigewerte		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r3773[0...1]	APC Filterzweig 3 Anzeigewerte		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]

r3773[0...1]	APC Filterzweig 3 Anzeigewerte		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r3777[0...1]	CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r3777[0...1]	CO: APC Filterzweig 1 Anzeigewerte		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000 Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

p3778[0...n]	APC Geschwindigkeitsgrenze		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [m/min]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: - Max 1000.00 [m/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1000.00 [m/min]

p3778[0...n]	APC Drehzahlgrenze		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [1/min]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: - Max 210000.00 [1/min]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 210000.00 [1/min]

p3779[0...n]	APC Geschwindigkeitsgrenze Überwachungszeit		
SERVO (APC, Lin), SERVO_840 (APC, Lin), SERVO_AC (APC, Lin)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL Min 0 [ms]	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000000 [ms]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [ms]

p3779[0...n]	APC Drehzahlgrenze Überwachungszeit		
SERVO (APC), SERVO_840 (APC), SERVO_AC (APC)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7012 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000000 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]
p3784[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung höher		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3785[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung tiefer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p3800[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Aktivierung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p3801[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Antriebsobjektnummer		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 62	Werkseinstellung 1
p3802[0...n]	BI: Sync-Netz-Antrieb Freigabe		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: CDS, p0170 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

r3803.0	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Steuerwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r3804	CO: Sync-Netz-Antrieb Zielfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3030, 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]

r3805	CO: Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000 Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]

p3806[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Hz]	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1.00 [Hz]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.10 [Hz]

r3808	CO: Sync-Netz-Antrieb Phasendifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]

p3809[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Phasensollwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: - Min -180.00 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 179.90 [°]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [°]

p3811[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Frequenzbegrenzung		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 1.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.20 [Hz]
r3812	CO: Sync-Netz-Antrieb Korrekturfrequenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 3080, 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]
p3813[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Phasensynchronität Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [°]	Max 20.00 [°]	Werkseinstellung 2.00 [°]
r3814	CO: Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
p3815[0...n]	Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz Schwellwert		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 20.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]
r3819.0...7	CO/BO: Sync-Netz-Antrieb Zustandswort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7020 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3820[0...n]	Reibkennlinie Wert n0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 15.00 [1/min]

p3820[0...n]	Reibkennlinie Wert v0		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 1.50 [m/min]

p3821[0...n]	Reibkennlinie Wert n1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 30.00 [1/min]

p3821[0...n]	Reibkennlinie Wert v1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 3.00 [m/min]

p3822[0...n]	Reibkennlinie Wert n2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 60.00 [1/min]

p3822[0...n]	Reibkennlinie Wert v2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 6.00 [m/min]

p3823[0...n]	Reibkennlinie Wert n3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 120.00 [1/min]

p3823[0...n]	Reibkennlinie Wert v3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 12.00 [m/min]

p3824[0...n]	Reibkennlinie Wert n4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 150.00 [1/min]

p3824[0...n]	Reibkennlinie Wert v4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 15.00 [m/min]

p3825[0...n]	Reibkennlinie Wert n5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]

p3825[0...n]	Reibkennlinie Wert v5		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 30.00 [m/min]

p3826[0...n]	Reibkennlinie Wert n6		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 600.00 [1/min]

p3826[0...n]	Reibkennlinie Wert v6		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 60.00 [m/min]

p3827[0...n]	Reibkennlinie Wert n7		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1200.00 [1/min]

p3827[0...n]	Reibkennlinie Wert v7		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 120.00 [m/min]

p3828[0...n]	Reibkennlinie Wert n8		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 1500.00 [1/min]

p3828[0...n]	Reibkennlinie Wert v8		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 150.00 [m/min]

p3829[0...n]	Reibkennlinie Wert n9		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 3_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 210000.00 [1/min]	Werkseinstellung 3000.00 [1/min]

p3829[0...n]	Reibkennlinie Wert v9		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: CALC_MOD_LIM_REF Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 4_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 0.00 [m/min]	Max 21000.00 [m/min]	Werkseinstellung 300.00 [m/min]

p3830[0...n]	Reibkennlinie Wert M0		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3830[0...n]	Reibkennlinie Wert F0		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3831[0...n]	Reibkennlinie Wert M1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3831[0...n]	Reibkennlinie Wert F1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3832[0...n]	Reibkennlinie Wert M2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3832[0...n]	Reibkennlinie Wert F2		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3833[0...n]	Reibkennlinie Wert M3		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3833[0...n]	Reibkennlinie Wert F3		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3834[0...n]	Reibkennlinie Wert M4		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3834[0...n]	Reibkennlinie Wert F4		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3835[0...n]	Reibkennlinie Wert M5		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3835[0...n]	Reibkennlinie Wert F5		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3836[0...n]	Reibkennlinie Wert M6		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3836[0...n]	Reibkennlinie Wert F6		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3837[0...n]	Reibkennlinie Wert M7		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3837[0...n]	Reibkennlinie Wert F7		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3838[0...n]	Reibkennlinie Wert M8		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3838[0...n]	Reibkennlinie Wert F8		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

p3839[0...n]	Reibkennlinie Wert M9		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [Nm]	Max 1000000.00 [Nm]	Werkseinstellung 0.00 [Nm]

p3839[0...n]	Reibkennlinie Wert F9		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [N]	Max 1000000.00 [N]	Werkseinstellung 0.00 [N]

r3840.0...8	CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3840.0...9	CO/BO: Reibkennlinie Zustandswort		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3841	CO: Reibkennlinie Ausgang		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

r3841	CO: Reibkennlinie Ausgang		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

p3842	Reibkennlinie Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p3843[0...n]	Reibkennlinie Glättungszeit Reibmomentdifferenz		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p3844[0...n]	Reibkennlinie Nummer Umschaltpunkt oben		
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: PEM, REL, FEM	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 0

p3845	Reibkennlinie Record Aktivierung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p3846[0...n]	Reibkennlinie Record Hoch-/Rücklaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 999999.000 [s]	Werkseinstellung 10.000 [s]

p3847[0...n]	Reibkennlinie Record Warmlaufzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: REL	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 7010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 3600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p3860	Braking Module Anzahl parallelgeschalteter Module		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: C2(2) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 8	Werkseinstellung 1

r3861.0...7	BO: Braking Module Sperre/Quittierung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p3862	Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung Verzögerungszeit		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 500 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 1000 [ms]

p3863	BI: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung aktivieren		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

r3864.0...7	BO: Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	-

p3865[0...7]	BI: Braking Module Vorwarnung I*t-Abschaltung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p3866[0...7]	BI: Braking Module Störung		
A_INF (Brk Mod Ext), A_INF_840 (Brk Mod Ext), B_INF (Brk Mod Ext), B_INF_840 (Brk Mod Ext), S_INF (Brk Mod Ext), S_INF_840 (Brk Mod Ext)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9951 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p3870	Langstator Konfiguration		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p3871	BI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p3872	CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	3878[0]
p3873	BI: Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Funktionen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p3874	CI: Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel Betrieb mit Geber		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	3879[0]
r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r3875.0...1	CO/BO: Langstator Zustandswort		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p3876	BI: Langstator Signalquelle 1 Geber entparken		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p3878	CO: Langstator Kommutierungswinkel 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -180 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max 180 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [°]
p3879	CO: Langstator Kommutierungswinkel 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -180 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max 180 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [°]
p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p3900	Abschluss Schnellinbetriebnahme		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p3901[0...n]	Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung		
B_INF, B_INF_840, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, C2(1), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -40.0 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 40.0 [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [V]
r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r3925[0...n]	Identifikationen Abschlussanzeige		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten ermittelt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r3927[0...n]	Motordatenidentifikation Steuerwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Motoridentifikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r3928[0...n] Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r3928[0...n] Drehende Messung Konfiguration			
VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: DDS, p0180	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motoridentifikation	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: REL	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p3950 Serviceparameter			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p3961 Lüfter Betriebsstundenzähler			
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [h]	340.28235E36 [h]	0.000 [h]

r3974 Antriebsgerät Zustandswort			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r3977 BICO Zähler Topologie			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r3978	BICO Zähler Gerät		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r3979	BICO Zähler Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p3981	Störungen quittieren Antriebsobjekt		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8060 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p3985	Steuerungshoheit Modus Anwahl		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

r3986	Parameter Anzahl		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3988[0...1]	Hochlaufzustand		
CU_I_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10800	Werkseinstellung -

r3988[0...1]	Hochlaufzustand		
CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10800	Werkseinstellung -

r3996[0...1]	Parameterschreiben Sperre Status		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r3998	Erste Einspeisungsinbetriebnahme		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung -

r3998[0...n]	Erste Antriebsinbetriebnahme		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung -

r4021	Digitaleingänge Klemmenistwert		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TB30 Digitaleingänge Klemmenistwert		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TM15DI/DO Digitaleingänge Klemmenistwert		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TM31 Digitaleingänge Klemmenistwert		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4021	TM41 Digitaleingänge Klemmenistwert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4022.0...1	CO/BO: Digitaleingänge Status		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...3	CO/BO: TB30 Digitaleingänge Status		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...23	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1781, 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...11	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4022.0...11	CO/BO: TM41 Digitaleingänge Status		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1842, 9660, 9661, 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r4023.0...1	BO: Digitaleingänge Status invertiert		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...3	BO: TB30 Digitaleingänge Status invertiert		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...23	CO/BO: TM15DI/DO Digitaleingänge Status invertiert		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1781, 9400, 9401, 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...11	CO/BO: TM31 Digitaleingänge Status invertiert		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4023.0...11	BO: TM41 Digitaleingänge Status invertiert		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1842, 9660, 9661, 9662
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4024	CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4025	CO: TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status invertiert		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p4028	Eingang oder Ausgang einstellen		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p4028	TM15 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM15	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1780 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4028	TM15DI/DO Eingang oder Ausgang einstellen		
TM15DI_DO	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1781, 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4028	TM17 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1782 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4028	TM31 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM31	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4028	TM41 Eingang oder Ausgang einstellen		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1842, 9661, 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4030	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 0		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4030	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 0		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1781, 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4030	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DO 0		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9556 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4031	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4031	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 1		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4031	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DO 1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9556 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4032	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 2		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4032	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 2		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p4033	BI: TB30 Signalquelle für Klemme DO 3		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4033	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 3		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4034	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 4		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4035	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 5		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4036	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 6		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4037	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 7		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4038	BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 0 dezentral		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2201
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4038	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4038	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 8		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4038	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 0		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9661 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4039	BI: Signalquelle für Klemme DI/DO 1 dezentral		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4039	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 9		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4039	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 9		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4039	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 1		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9661
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4040	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9401
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4040	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 10		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4040	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 2		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9662
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4041	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9401
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4041	BI: TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 11		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9562
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4041	BI: TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 3		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9662 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4042	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 12		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4043	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 13		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4044	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 14		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4045	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 15		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9401 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4046	TM31 Digitalausgänge Grenzstrom		
TM31	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9560 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r4047	Digitalausgänge Status		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TB30 Digitalausgänge Status		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TM15DI/DO Digitalausgänge Status		
TM15DI_DO	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TM31 Digitalausgänge Status		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9556, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4047	TM41 Digitalausgänge Status		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4048	Digitalausgänge invertieren		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 2201 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p4048	TB30 Digitalausgänge invertieren		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9102 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p4048	TM15 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren		
TM15	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM15DI/DO Digitalausgänge invertieren		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM17 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren		
TM17	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin
p4048	TM31 Digitalausgänge invertieren		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9556, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4048	TM41 Digitalausgänge invertieren		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4049	TM15 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen		
TM15	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4049	TM17 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen		
TM17	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

r4052[0...1]	CO: TB30 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [V]	- [V]	- [V]

r4052[0...1]	CO: TM31 Analogeingänge Eingangsspannung/-strom aktuell		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4052[0]	CO: TM41 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [V]	- [V]	- [V]

p4053[0...1]	TB30 Analogeingänge Glättungszeitkonstante		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [ms]
p4053[0...1]	TM31 Analogeingänge Glättungszeitkonstante		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [ms]
p4053[0]	TM41 Analogeingänge Glättungszeitkonstante		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.0 [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [ms]
r4055[0...1]	CO: TB30 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent		
TB30	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1790, 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r4055[0...1]	CO: TM31 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent		
TM31	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]
r4055[0]	CO: TM41 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent		
TM41	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [%]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [%]

r4056[0...1]	TB30 Analogeingänge Typ		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p4056[0...1]	TM31 Analogeingänge Typ		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 5	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4
r4056	TM41 Analogeingang Typ		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p4057[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -11.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 11.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]
p4057[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p4057[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x1		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]

p4058[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y1		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]
p4058[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y1		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]
p4058[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y1		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]
p4059[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-11.000 [V]	11.000 [V]	10.000 [V]
p4059[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-20.000	20.000	10.000
p4059[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x2		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-20.000 [V]	20.000 [V]	10.000 [V]

p4060[0...1]	TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4060[0...1]	TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4060[0]	TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y2		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4061[0...1]	TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Ansprechschwelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mA]	Max 20.00 [mA]	Werkseinstellung 2.00 [mA]

p4062[0...1]	TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung Verzögerungszeit		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 1000 [ms]	Werkseinstellung 100 [ms]

p4063[0...1]	TB30 Analogeingänge Offset		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p4063[0...1]	TM31 Analogeingänge Offset		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p4063[0]	TM41 Analogeingang Offset		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]
p4066[0...1]	TB30 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4066[0...1]	TM31 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9566, 9568 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4066[0]	TM41 Analogeingang Betragsbildung aktivieren		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9663 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4067[0...1]	BI: TB30 Analogeingänge Invertierung Signalquelle		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9104 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4067[0...1]	BI: TM31 Analogeingänge Invertierung Signalquelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4067[0]	BI: TM41 Analogeingang Invertierung Signalquelle		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4068[0...1]	TB30 Analogeingänge Rauschunterdrückung Fenster		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

p4068[0...1]	TM31 Analogeingänge Fenster zur Rauschunterdrückung		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

p4068[0]	TM41 Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

p4069[0...1]	BI: TB30 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p4069[0...1]	BI: TM31 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p4069[0]	BI: TM41 Analogeingang Signalquelle für Freigabe		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1

p4071[0...1]	CI: TB30 Analogausgänge Signalquelle		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4071[0...1]	CI: TM31 Analogausgänge Signalquelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: PERCENT	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r4072[0...1]	TB30 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]

r4072[0...1]	TM31 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	- [%]	- [%]	- [%]

p4073[0...1]	TB30 Analogausgänge Glättungszeitkonstante		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

p4073[0...1]	TM31 Analogausgänge Glättungszeitkonstante		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 1000.0 [ms]	Werkseinstellung 0.0 [ms]

r4074[0...1]	TB30 Analogausgänge Ausgangsspannung aktuell		
TB30	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r4074[0...1]	TM31 Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom aktuell		
TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2001	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4075[0...1]	TB30 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren		
TB30	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4075[0...1]	TM31 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren		
TM31	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4076[0...1]	TB30 Analogausgänge Typ		
TB30	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p4076[0...1]	TM31 Analogausgänge Typ		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 4	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 4
p4077[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [%]
p4077[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -1000.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.00 [%]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [%]
p4078[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y1		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -11.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 11.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]
p4078[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y1		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000 [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000 [V]	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [V]

p4079[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4079[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -1000.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4080[0...1]	TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y2		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -11.000 [V]	Max 11.000 [V]	Werkseinstellung 10.000 [V]

p4080[0...1]	TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y2		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 10.000 [V]

p4082[0...1]	BI: TB30 Analogausgänge Invertierung Signalquelle		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9106
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4082[0...1]	BI: TM31 Analogausgänge Invertierung Signalquelle		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9572
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4083[0...1]	TB30 Analogausgänge Offset		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -10.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9106 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p4083[0...1]	TM31 Analogausgänge Offset		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -20.000	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20.000	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9572 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000
p4086	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 16		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4087	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 17		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4088	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 18		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4089	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 19		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4090	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 20		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4091	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 21		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4092	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 22		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4093	BI: TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 23		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9402
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r4094.0...23	BO: TM15 Digitaleingänge Status invertiert Rohdaten intern		
TM15DI_DO	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p4095	TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin

p4095	TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p4095	TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus		
TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p4095	TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p4096	TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TB30	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 1790, 9100 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 bin
p4096	TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM15DI_DO	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9400, 9401, 9402 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4096	TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4096	TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 0000 0000 0000 bin

p4097[0...1]	TB30 Analogeingänge Simulationsmodus		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4097[0...1]	TM31 Analogeingänge Simulationsmodus		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4097[0]	TM41 Analogeingang Simulationsmodus		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4098[0...1]	TB30 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert		
TB30	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9104
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

p4098[0...1]	TM31 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert		
TM31	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9566, 9568
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000	Max 20.000	Werkseinstellung 0.000

p4098[0]	TM41 Analogeingang Simulationsmodus Sollwert		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9663
	P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.000 [V]	Max 20.000 [V]	Werkseinstellung 0.000 [V]

p4099	Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
SERVO (Dig IO), SERVO_840 (Dig IO)	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 125.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]

p4099[0...2]	TB30 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TB30	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1790, 9100
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 4000.00 [µs]

p4099	TM15 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM15	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1780
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 31.25 [µs]	Max 500.00 [µs]	Werkseinstellung 125.00 [µs]

p4099	TM15DI/DO Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM15DI_DO	Änderbar: C1(3)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1781, 9400
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]
p4099	TM17 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM17	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1782 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 31.25 [µs]	Max 500.00 [µs]	Werkseinstellung 125.00 [µs]
p4099[0...2]	TM31 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM31	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1840, 9550 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung 4000.00 [µs]
p4099[0...3]	TM41 Ein-/Ausgänge Abtastzeit		
TM41	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 1842, 9660 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 5000.00 [µs]	Werkseinstellung [0] 4000.00 [µs] [1] 4000.00 [µs] [2] 0.00 [µs] [3] 125.00 [µs]
p4100	Spindel Zusatztemperatur Sensortyp		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0
p4100[0...3]	TM120 Temperatúrauswertung Sensortyp		
TM120	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung 1

p4100[0...11]	TM150 Sensortyp		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 5
p4100	TM31 Sensortyp		
TM31	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
r4101[0...3]	TM120 Sensorwiderstand		
TM120	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
r4101[0...11]	TM150 Sensorwiderstand		
TM150	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
r4101	TM31 Sensorwiderstand		
TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max - [Ohm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Ohm]
p4102[0...1]	Spindel Zusatztemperatur Störschwelle/Warnschwelle		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -300.0 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: - Max 9999.0 [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 120.0 [°C] [1] 155.0 [°C]

p4102[0...7]	TM120 Störschwelle/Warnschwelle		
TM120	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -48 [°C]	Max 251 [°C]	Werkseinstellung 251 [°C]

p4102[0...23]	TM150 Störschwelle/Warnschwelle		
TM150	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -99 [°C]	Max 251 [°C]	Werkseinstellung 251 [°C]

p4102[0...1]	TM31 Störschwelle/Warnschwelle		
TM31	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9576
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -48 [°C]	Max 251 [°C]	Werkseinstellung [0] 100 [°C] [1] 120 [°C]

p4103	Spindel Zusatztemperatur Verzögerungszeit		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 600.000 [s]	Werkseinstellung 0.000 [s]

p4103[0...3]	TM120 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit		
TM120	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [ms]	Max 600000.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]

p4103[0...11]	TM150 Verzögerungszeit		
TM150	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [s]	Max 600.0 [s]	Werkseinstellung 0.0 [s]

p4103	TM31	TM31	TM31	TM31	TM31
		Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9576	
		P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min 0.000 [ms]	Max 600000.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]	
r4104.0...2	SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	BO: Spindel Zusatztemperatur Status			
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4104.0...7	TM120	BO: TM120	BO: TM120	BO: TM120	BO: TM120
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9605, 9606	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4104.0...23	TM150	BO: TM150	BO: TM150	BO: TM150	BO: TM150
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9626, 9627	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4104.0...1	TM31	BO: TM31	BO: TM31	BO: TM31	BO: TM31
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 1840, 9576	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1	
		Min -	Max -	Werkseinstellung -	
r4105	SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	CO: Spindel Zusatztemperatur Istwert			
		Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1	
		Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -	
		P-Gruppe: Klemmen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -	
		Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2006	Expertenliste: 1	
		Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]	

r4105[0...3]	CO: TM120 Temperaturistwert		
TM120	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 8016, 9605, 9606 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r4105[0...11]	CO: TM150 Temperaturistwert		
TM150	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r4105	CO: TM31 Temperaturistwert		
TM31	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 1840, 9576 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

r4107	Spindel Zusatztemperatur Sensorverwendung		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 6	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p4108[0...5]	TM150 Klemmenblock Messmethode		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625, 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 1

p4109[0...11]	TM150 Leitungswiderstand Messung		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p4110[0...11] TM150	TM150 Leitungswiderstand Wert Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [Ohm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3000.00 [Ohm]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [Ohm]
p4111[0...2] TM150	TM150 Gruppe Kanaluordnung Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
r4112[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Maximalwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]
r4113[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Minimalwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]
r4114[0...2] TM150	CO: TM150 Gruppe Temperaturistwert Mittelwert Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°C]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

p4117[0...2]	TM150 Gruppe Sensorfehler Auswirkung		
TM150	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9625 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4118[0...11]	TM150 Störschwelle/Warnschwelle Hysterese		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0 [K]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 50 [K]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 5 [K]

p4119[0...11]	TM150 Glättung aktivieren/deaktivieren		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r4120	TM150 Temperaturfilter Zeitkonstante		
TM150	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]

p4121	TM150 Filter Netznennfrequenz		
TM150	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: 9626, 9627 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r4154	TM41 Diagnose Drehzahlollwert ungefiltert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r4155	TM41 Diagnose Drehzahlswert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]
r4201	TM15 Systemzeit zur Synchronisierung		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4201	TM17 Systemzeit zur Synchronisierung		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4204	TM15 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4204	TM17 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4205	TM15 Ansteuerung Digitalausgang 16 ... 23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4211	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4211	TM17 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4212	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4212	TM17 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4213	TM15 Flankenmodus Digitaleingang 16 ... 23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p4220	TM17 Freigabe DI/DO 0 ... 5		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p4221	TM17 Glättungszeitkonstante Digitaleingang 0 ... 15		
TM17	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
p4222	TM17 Zeit absolut/relativ Digitalausgang 0 ... 15		
TM17	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin
r4250	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4250	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4251	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r4251	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4252	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4252	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4253	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4253	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4254	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4254	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4255	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4255	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4256	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4256	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4257	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4257	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4258	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4258	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4259	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4259	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4260	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4260	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4261	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4261	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4262	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4262	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4263	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4263	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4264	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4264	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4265	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4265	TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4266	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 16		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4267	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 17		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4268	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 18		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4269	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 19		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4270	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 20		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4271	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 21		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4272	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 22		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4273	TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 23		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4301	TM15 Modulsynchronisation		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4301	TM17 Modulsynchronisation		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4304	TM15 Status Digitaleingang 0 ... 15		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4304	TM17 Status Digitaleingang 0 ... 15		
TM17	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4305	TM15 Status Digitaleingang 16 ... 23		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4311	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7		
TM15	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r4311	TM17 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4312	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4312	TM17 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4313	TM15 Flankenstatus Digitaleingang 16 ... 23		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4350	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 0		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4350	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 0		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4351	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 1		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4351	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 1		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4352	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 2		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4352	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 2		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4353	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 3		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4353	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 3		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4354	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 4		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4354	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 4		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4355	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 5		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4355	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 5		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4356	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 6		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4356	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 6		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4357	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 7		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4357	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 7		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4358	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 8		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4358	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 8		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4359	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 9		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4359	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 9		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4360	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 10		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4360	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 10		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4361	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 11		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4361	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 11		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4362	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 12		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4362	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 12		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4363	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 13		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4363	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 13		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4364	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 14		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4364	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 14		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4365	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 15		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4365	TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 15		
TM17	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4366	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 16		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4367	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 17		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4368	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 18		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4369	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 19		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4370	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 20		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4371	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 21		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4372	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 22		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4373	TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 23		
TM15	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p4400	TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4401	TM41 Gebernachbildung Modus		
TM41	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	1111 0011 bin

r4402.0...2	CO/BO: TM41 Gebernachbildung Status		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4403	TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus aktiv		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674, 9676
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p4404	TM41 Gebernachbildung Regloptionen		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0001 bin
p4408	TM41 Gebernachbildung Strichzahl führender Geber		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 16384	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4418	TM41 Gebernachbildung Feinauflösung führender Geber		
TM41	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 2	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 18	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9674, 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 11
r4419	TM41 Gebernachbildung Diagnose Lagesollwert		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p4420	CI: TM41 Gebernachbildung Lagesollwert		
TM41	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p4421	TM41 Gebernachbildung Totzeitkompensation		
TM41	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Sollwerte Nicht bei Motortyp: - Min -10.00	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.00	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9676 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00

p4422	TM41 Gebernachbildung Lagesollwert Invertierung		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0

p4423	TM41 Gebernachbildung Stillstandsadaption		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9676
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	2000	4

p4426	TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke		
TM41	Änderbar: C2(4)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 9674
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	16384	0

r4427	TM41 Gebernachbildung Nullmarkenposition		
TM41	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Integer32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Geber	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p4600[0...n]	Motortemperatursensor 1 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32	0

p4601[0...n]	Motortemperatursensor 2 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: EDS, p0140	Funktionsplan: 8016
	P-Gruppe: Motor	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	32	0

p4602[0...n]	Motortemperatursensor 3 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 0

p4603[0...n]	Motortemperatursensor 4 Sensortyp		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 0

p4610[0...n]	Motortemperatursensor 1 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

p4611[0...n]	Motortemperatursensor 2 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

p4612[0...n]	Motortemperatursensor 3 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

p4613[0...n]	Motortemperatursensor 4 Sensortyp MDS		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(3), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Motor Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: MDS, p0130 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 8016 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 32	Werkseinstellung 10

r4620[0...3]	Motortemperatur gemessen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r4640[0...95]	Geber Diagnose Zustandsmaschine		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4650	Geber Funktionsreserve Komponentennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 399	Werkseinstellung 0

r4651[0...3]	Geber Funktionsreserve		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p4652	XIST1_ERW Reset Modus		
ENC, ENC_840	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p4652[0...2]	XIST1_ERW Reset Modus		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1(3) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r4653	CO: XIST1_ERW Istwert		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4653[0...2]	CO: XIST1_ERW Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4654.0	CO/BO: XIST1_ERW Status		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4654.0...16	CO/BO: XIST1_ERW Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4655	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4655[0...2]	BI: XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 4750 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4660	Sensor Module Filterbandbreite		
ENC, ENC_840	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000.00 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [kHz]

p4660[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 20000.00 [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [kHz]

r4661	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kHz]

r4661[0...2]	Sensor Module Filterbandbreite Anzeige		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min - [kHz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [kHz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kHz]

p4662[0...n]	Geber Kennlinientyp		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p4663[0...n]	Geber Kennlinie K0		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4664[0...n]	Geber Kennlinie K1		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4665[0...n]	Geber Kennlinie K2		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4666[0...n]	Geber Kennlinie K3		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4670[0...n]	Analogsensor Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p4671[0...n]	Analogsensor Eingang		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p4672[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 0.0000 [V]

p4673[0...n]	Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 6.0000 [V]

p4674[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 0.0000 [V]

p4675[0...n]	Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0000 [V]	Max 10.0000 [V]	Werkseinstellung 6.0000 [V]

p4676[0...n]	Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]

p4677[0...n]	Analogsensor LVDT Konfiguration		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p4678[0...n]	Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung 50.00 [%]

p4679[0...n]	Analogsensor LVDT Phase		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4), T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -360.00 [°]	Max 360.00 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]

p4680[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 4

p4681[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 positiv		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 2

p4682[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1 negativ		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1001	Max 0	Werkseinstellung -1001

p4683[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle positiv		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 100000	Werkseinstellung 0

p4684[0...n]	Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Warnschwelle negativ		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -100001	Max 0	Werkseinstellung -100001

p4685[0...n]	Drehzahlwert Mittelwertbildung		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 20	Werkseinstellung 0

p4686[0...n]	Nullmarke Mindestlänge		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(4) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: EDS, p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 1

p4688	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl		
ENC, ENC_840	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

p4688[0...2]	CO: Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

r4689	CO: Rechteckgeber Diagnose		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4689[0...2]	CO: Rechteckgeber Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Geber Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4690	SMI-Ersatzteilfall Komponentenummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	399	0
p4691	SMI-Ersatzteilfall Daten sichern/einspielen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 39	Werkseinstellung 0
p4692	SMI-Ersatzteilfall Daten von allen SMI sichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 29	Werkseinstellung 0
p4693[0...1]	SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Verzeichnis		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 399	Werkseinstellung 0
r4694[0...19]	SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Motor-Bestellnummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4700[0...1]	Trace Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4701	Messfunktion Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r4705[0...1]	Trace Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4	Werkseinstellung -

r4706	Messfunktion Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 5	Werkseinstellung -

p4707	Messfunktion Konfiguration		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4708[0...1]	Trace Speicherplatz benötigt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4709[0...1]	Trace Speicherplatz benötigt für Messfunktionen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4710[0...1]	Trace Triggerbedingung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 7	Werkseinstellung 2

p4711[0...5]	Trace Triggersignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4712[0...1]	Trace Triggerschwelle		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p4713[0...1]	Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p4714[0...1]	Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36	Max 340.28235E36	Werkseinstellung 0.00

p4715[0...1]	Trace Bitmaskentrigger Bitmaske		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

p4716[0...1]	Trace Bitmaskentrigger Triggerbedingung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

p4717	Messfunktion Mittelungen Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p4718	Messfunktion Einschwingperioden Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

r4719[0...1]	Trace Triggerindex		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4720[0...1]	Trace Aufzeichnungstakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.000 [ms]	Max 60000.000 [ms]	Werkseinstellung 1.000 [ms]

p4721[0...1]	Trace Aufzeichnungsdauer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.000 [ms]	Max 3600000.000 [ms]	Werkseinstellung 1000.000 [ms]

p4722[0...1]	Trace Triggerverzögerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -3600000.000 [ms]	Max 3600000.000 [ms]	Werkseinstellung 0.000 [ms]

p4723[0...1]	Trace Zeitscheibentakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.03125 [ms]	Max 4.00000 [ms]	Werkseinstellung 0.12500 [ms]
p4724[0...1]	Trace Mittelung in Zeitbereich		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 0001 bin	Werkseinstellung 0000 bin
r4725[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4726[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r4727[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 3		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4728[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 4		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4729[0...1]	Trace Anzahl aufgezeichneter Werte		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4730[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 0		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4731[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 1		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4732[0...5]	Trace Aufzuzeichnendes Signal 2		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p4733[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 3			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4734[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 4			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4735[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 5			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4736[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 6			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p4737[0...5] Trace Aufzuzeichnendes Signal 7			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r4740[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4741[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4742[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4743[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4744[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4745[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4746[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4747[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4750[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4751[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4752[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4753[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4754[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4755[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4756[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4757[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4760[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4761[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4762[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4763[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4764[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4765[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4766[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4767[0...16383] Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4770[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4771[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4772[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4773[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4774[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4775[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r4776[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4777[0...16383] Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4780[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 0

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4781[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 1

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4782[0...1] Trace Physikalische Adresse Signal 2

CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin

p4783[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 3		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin	

p4784[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 4		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin	

p4785[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 5		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin	

p4786[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 6		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin	

p4787[0...1]	Trace Physikalische Adresse Signal 7		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min 0000 bin	Max 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	Werkseinstellung 0000 bin	

p4789[0...1]	Trace Physikalische Adresse Triggersignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r4790[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 5		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4791[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 6		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4792[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 7		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4793[0...1]	Trace Aufgezeichneter Datentyp 8		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4795	Trace Speicherbank Umschaltung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 500	Werkseinstellung 0
r4799	Trace Speicherplatz frei		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p4800	Funktionsgenerator Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
r4805	Funktionsgenerator Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung -
r4806.0	BO: Funktionsgenerator Statussignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4810	Funktionsgenerator Betriebsart		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0

p4812	Funktionsgenerator Physikalische Adresse		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0

p4813	Funktionsgenerator Physikalische Adresse Referenzwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1.00	Max 1000000.00	Werkseinstellung 1.00

p4815[0...2]	Funktionsgenerator Antriebsnummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p4816	Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147483648	Max 2147483647	Werkseinstellung 0

r4817	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4818	CO: Funktionsgenerator Ausgangssignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p4819	BI: Funktionsgenerator Steuerung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung 1

p4820	Funktionsgenerator Signalform		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 5	Werkseinstellung 1

p4821	Funktionsgenerator Periodendauer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [ms]	Max 60000.00 [ms]	Werkseinstellung 1000.00 [ms]

p4822	Funktionsgenerator Pulsbreite		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [ms]	Max 60000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p4823	Funktionsgenerator Bandbreite		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.0025 [Hz]	Max 16000.0000 [Hz]	Werkseinstellung 4000.0000 [Hz]

p4824	Funktionsgenerator Amplitude		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]

p4825	Funktionsgenerator 2. Amplitude		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 7.00 [%]

p4826	Funktionsgenerator Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -1600.00 [%]	Max 1600.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]

p4827	Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 32.00 [ms]

p4828	Funktionsgenerator Begrenzung unten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -10000.00 [%]	Max 0.00 [%]	Werkseinstellung -100.00 [%]

p4829	Funktionsgenerator Begrenzung oben		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00 [%]	Max 10000.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p4830	Funktionsgenerator Zeitscheibentakt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.03125 [ms]	Max 2.00000 [ms]	Werkseinstellung 0.12500 [ms]

p4831	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0.00000 [%]	Max 200.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p4832[0...2]	Funktionsgenerator Amplitude Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36 [%]	Max 340.28235E36 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

p4833[0...2]	Funktionsgenerator Offset Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -340.28235E36 [%]	Max 340.28235E36 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

r4834[0...4]	CO: Funktionsgenerator Freie Messfunktion Ausgangssignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Trace und Funktionsgenerator Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p4835[0...4]	Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200.00000 [%]	Max 200.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]

r4899	Zustandswort Ablaufsteuerung		
TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4950 OA-Applikation Anzahl			
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: OEM-Bereich	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	10	-

r4951 OA-Applikation Bezeichner Gesamtlänge			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: OEM-Bereich	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	90	-

r4951 OA-Applikation Bezeichner Gesamtlänge			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: OEM-Bereich	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	90	-

r4952	OA-Applikation GUID Gesamtlänge			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	180	-	

r4952	OA-Applikation GUID Gesamtlänge			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	0	180	-	

r4955[0...n]	OA-Applikation Bezeichner			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4951 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1	
	Min	Max	Werkseinstellung	
	-	-	-	

r4955[0...n]	OA-Applikation Bezeichner		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4951 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4956[0...n]	OA-Applikation Aktivierung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p4956[0...n]	OA-Applikation Aktivierung		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r4957[0...n] OA-Applikation Version			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	4294967295	-	

r4957[0...n] OA-Applikation Version			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min	Max	Werkseinstellung	
0	4294967295	-	

r4958[0...n] OA-Applikation Schnittstellenversion			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-	

r4958[0...n]	OA-Applikation Schnittstellenversion		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4959[0...n]	OA-Applikation GUID		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4959[0...n]	OA-Applikation GUID		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4960[0...n] OA-Applikation GUID Antriebsobjekt			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4960[0...n] OA-Applikation GUID Antriebsobjekt			
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4952 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p4961[0...n] OA-Applikation Logbuch Modulwahl			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM120, TM15, TM150, TM17, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p4961[0...n]	OA-Applikation Logbuch Modulwahl		
ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4950 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r4975	OA-Applikation ungültig Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4976	OA-Applikation ungültig Bezeichner Gesamtlänge		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4978[0...n]	OA-Applikation ungültig Bezeichner		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4976 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r4979[0...n]	OA-Applikation ungültig Fehlercode		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: OEM-Bereich Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r4975 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5000	CO: Spindel Eigenschaften/Status		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5001	CO: Spindel Spannzustand		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 11	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5002	CO: Spindel Analogsensor S1 Messwert		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5003	CO: Spindel Digitalsensoren Status		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5005	Spindel Dateisystem Status		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5007	Spindel Dateisystem Auswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p5009	Spindel Dateisystem anpassen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 53	Werkseinstellung 0

r5012	Spindel Sensor Module Eigenschaften		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p5016	Spindel Inbetriebnahme freischalten		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: C2, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p5019	Spindel Passwort		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5020	Spindel Hersteller		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 48	Werkseinstellung -

r5021[0...18]	Spindel Bestellnummer		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5022[0...15]	Spindel Seriennummer		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5023	Spindel Produktionsdatum		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r5032	Spindel Maximaldrehzahl		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]

r5032	Spindel Maximaldrehzahl		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [1/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [1/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/min]

r5033	Spindel Kommutierungswinkeloffset		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]

r5034	Spindel Stromregler Abtastzeit maximal		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min - [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [µs]

p5040	Spindel Spannungsschwellwerte Toleranz		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [mV]	Max 1000.0 [mV]	Werkseinstellung 0.0 [mV]

p5041[0...5]	Spindel Spannungsschwellwerte		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [mV]	Max 340.28235E36 [mV]	Werkseinstellung 0.0 [mV]

p5042[0...1]	Spindel Transitionszeiten		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [µs]	Max 340.28235E36 [µs]	Werkseinstellung 0.0 [µs]

p5043[0...6]	Spindel Drehzahlgrenzen		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [m/min]	Max 65535.0 [m/min]	Werkseinstellung 0.0 [m/min]

p5043[0...6]	Spindel Drehzahlgrenzen		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [1/min]	Max 65535.0 [1/min]	Werkseinstellung 0.0 [1/min]

r5044	Spindel Geschwindigkeitsgrenze maximal zulässig		
SERVO (Lin, Spin_diag), SERVO_840 (Lin, Spin_diag), SERVO_AC (Lin, Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [m/min]	Max - [m/min]	Werkseinstellung - [m/min]
r5044	Spindel Drehzahlgrenze maximal zulässig		
SERVO (Spin_diag), SERVO_840 (Spin_diag), SERVO_AC (Spin_diag)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r5170[0...5]	HF Phasenstrom Istwerte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r5171	CO: HF Dämpfungsspannung Istwert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r5172[0...3]	CO: HF Temperaturen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r5173	CO: HF Damping Module Überlast I2t		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p5174	HF Steuerwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_REG Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
r5175[0...1]	HF Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p5250[0...n]	Rastmomentkompensation aktivieren		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p5251	Rastmomentkompensation Lernen aktivieren		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p5252	Rastmomentkompensation Tabellenlänge		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 6	Max 12	Werkseinstellung 10

p5253	Rastmomentkompensation Periodizität Faktor		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000	Max 32768.00000	Werkseinstellung 1.00000

r5254[0...3]	Rastmomentkompensation Diagnose		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r5255[0...1]	CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [N]	Max - [N]	Werkseinstellung - [N]

r5255[0...1]	CO: Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang		
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: p2003	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Nm]	Max - [Nm]	Werkseinstellung - [Nm]

p5260[0...4095]	Rastmomentkompensation Kraft-Tabelle		
SERVO (Lin, Rast_M_komp), SERVO_840 (Lin, Rast_M_komp), SERVO_AC (Lin, Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 8_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.000 [N]	Max 1000000.000 [N]	Werkseinstellung 0.000 [N]

p5260[0...4095] Rastmomentkompensation Momenten-Tabelle			
SERVO (Rast_M_komp), SERVO_840 (Rast_M_komp), SERVO_AC (Rast_M_komp)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 7_1 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min -1000000.000 [Nm]	Max 1000000.000 [Nm]	Werkseinstellung 0.000 [Nm]
p5401 BI: Netzstatikregelung Aktivierung			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r5402.0...5 CO/BO: Netzstatikregelung Zustandswort			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p5403[0...1] CI: Netzstatikregelung Strom Signalquelle			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 3467[0] [1] 3467[1]
p5404[0...1] CI: Netzstatikregelung Spannung Signalquelle			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 3468[0] [1] 3468[1]
p5405 Netzstatikregelung Frequenzstatik Leerlauffrequenz			
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 30.00 [%]	Max 300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]
p5406[0...1]	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 5582[0]
p5406[0...1]	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg), A_INF_840 (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 0
p5407	Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]
p5408	CI: Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung dynamisch		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p5409	Netzstatikregelung Frequenzstatik Glättungszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 150.00 [ms]

r5410	Netzstatikregelung Frequenzstatik Ausgang		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Hz]
r5411[0...1]	Netzstatikregelung Frequenzstatik Wirkleistung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kW]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [kW]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kW]
r5412	Netzstatikregelung Netzwinkel		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005 Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]
p5413	Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Steigung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.0 [%]
p5414	Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Glättungszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 10.0 [%]
p5415	Netzstatikregelung Spannungsstatik Leerlaufspannung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 30.00 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT Max 300.00 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.00 [%]

p5416[0...1]	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg, Netztrafo), A_INF_840 (Netzstatikreg, Netztrafo)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 5582[1]

p5416[0...1]	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Zusatzsollwert		
A_INF (Netzstatikreg), A_INF_840 (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 0

p5417	Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung 5.00 [%]

p5418	CI: Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung dynamisch		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p5419	Netzstatikregelung Spannungsstatik Glättungszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 150.00 [ms]

r5420	Netzstatikregelung Spannungsstatik Ausgang		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]
r5421[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindstrom Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
r5422[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindleistung Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [kvar]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_12 Normierung: - Max - [kvar]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [kvar]
p5423 A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -10.000 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10.000 [mH]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.000 [mH]
p5424 A_INF (Netzstatikreg)	Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Glättungszeit Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.00 [ms]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]
p5425[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	CI: Netzstatikregelung Spannungsregelung Signalquelle Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 3468[0] [1] 3468[1]

p5426	Netzstatikregelung Spannungsregelung P-Verstärkung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100.0 [%]	Werkseinstellung 0.0 [%]

p5427	Netzstatikregelung Spannungsregelung Integrationszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 500.0 [ms]

p5428[0...3]	Netzstatikregelung Spannungsregelung Kurzschluss		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100.00 [%]	Werkseinstellung [0] 20.00 [%] [1] 0.00 [%] [2] 90.00 [%] [3] 2.00 [%]

r5429	Netzstatikregelung Spannungsregelung Ausgang		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7982 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

p5430	Aussteuergradregler Sollwert		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.0 [%]	Max 110.0 [%]	Werkseinstellung 94.0 [%]

p5431	Aussteuergradregler Dynamik		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0 [ms]	Max 10000.0 [ms]	Werkseinstellung 10.0 [ms]
p5432[0...1] A_INF (Netzstatikreg)	Aussteuergradregler Begrenzung Ausgangsspannung		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -200.0 [V]	Max 200.0 [V]	Werkseinstellung [0] 100.0 [V] [1] -100.0 [V]
r5433 A_INF (Netzstatikreg)	CO: Aussteuergradregler Ausgang		
	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
p5434 A_INF (Netzstatikreg)	Gleichanteilsregler Tiefpass Grenzfrequenz		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Hz]	Max 1.000 [Hz]	Werkseinstellung 0.500 [Hz]
p5435 A_INF (Netzstatikreg)	Gleichanteilsregler Tiefpass Dämpfung		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.001	Max 10.000	Werkseinstellung 1.000
p5436 A_INF (Netzstatikreg)	Gleichanteilsregler P-Verstärkung		
	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [Ohm]	Max 10.000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.020 [Ohm]

p5437	Gleichanteilsregler Integrationszeit		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 100.000 [s]	Werkseinstellung 3.500 [s]

p5440	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Aktivierung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p5441[0...3]	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 10000.00	Werkseinstellung 120.00

p5442[0...3]	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Mittenfrequenz		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Hz]	Max 1000.00 [Hz]	Werkseinstellung 300.00 [Hz]

p5443	Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung gesamt		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00	Max 100.00	Werkseinstellung 1.00

r5444[0...1]	Netzstatikregelung Netzspannung Betrag		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r5445[0...1]	Netzstatikregelung Netzspannung Alpha-/Beta-Komponente		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r5446[0...1]	Netzstatikregelung Netzspannung Wirk-/Blind-Komponente		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r5447	CO: Netzstatikregelung Netzstrom Betrag		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [Aeff]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002 Max - [Aeff]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [Aeff]
r5448[0...1]	Netzstatikregelung Netzstrom Alpha-/Beta-Komponente		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
r5449[0...1]	Netzstatikregelung Netzstrom Wirk-/Blind-Komponente		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
p5451	BI: Stromhystereseregler Betriebsart		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r5452.0...3	CO/BO: Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswort		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5453[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Grenze		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 45.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 130.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0...4] 85.0 [%] [5] 115.0 [%]

p5454[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Hysteresebreite		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 15.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 50.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 20.0 [%]

p5455[0...5]	Stromhystereseregler Überstrom Toleranzbereich		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 10.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 20.0 [%]

p5456[0...2]	Stromhystereseregler Konfiguration		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 1000 0000 0010 0000 bin [1] 1000 0000 0010 0000 bin [2] 1000 0000 0011 0000 bin

p5457[0...2]	Stromhystereseregler Pulsfrequenz Umschaltung		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 50.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p5458[0...1]	Stromhystereseregler Mindestzeit Betriebszustand		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [s]	Max 3.000 [s]	Werkseinstellung [0] 1.000 [s] [1] 1.000 [s]
p5459[0...3]	Stromhystereseregler Ablaufsteuerung Zustandswechsel		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung [0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 70.0 [%] [3] 75.0 [%]
p5460[0...n]	VSM2 Eingang Netzspannung Spannungsteiler		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 100000.00 [%]	Werkseinstellung 0.00 [%]
r5461[0...n]	CO: VSM2 Eingang Netzspannung u1 - u2		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r5462[0...n]	CO: VSM2 Eingang Netzspannung u2 - u3		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r5464[0...n]	CO: VSM2 Temperatúrauswertung Status		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5465[0...n]	VSM2 Temperatúrauswertung Sensortyp		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r5466[0...n]	CO: VSM2 Temperatur KTY		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max - [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°C]

p5467[0...n]	VSM2 Übertemperatur Warnschwelle		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max 301.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 150.00 [°C]

p5468[0...n]	VSM2 Übertemperatur Abschaltschwelle		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [°C]	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006 Max 301.00 [°C]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung 180.00 [°C]

p5469[0...n]	VSM2 Übertemperatur Hysterese		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: 21_2 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min 1.00 [K]	Max 50.00 [K]	Werkseinstellung 3.00 [K]
p5470[0...n]	VSM2 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [A]	Max 1000.000 [A]	Werkseinstellung 1.000 [A]
r5471[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r5472[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r5473[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang 1 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r5474[0...n]	CO: VSM2 10-V-Eingang 2 Istwert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0150 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p5478[0...1]	Netzstatikregelung Stromgrenzen		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.0 [%]	Max 123.0 [%]	Werkseinstellung [0] 90.0 [%] [1] 123.0 [%]

r5479[0...4]	Netzstatikregelung Strom zulässig		
A_INF (Netzstatikreg)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

p5480	Magnetisierung Trafo Modus		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 102	Werkseinstellung 0

p5481[0...2]	Magnetisierung Trafo Zeiten		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [s]	Max 100.00 [s]	Werkseinstellung [0] 2.00 [s] [1] 1.00 [s] [2] 1.00 [s]

r5482	Netz Synchronisierung Zustand		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 207	Werkseinstellung -

p5483	BI: Netz Leistungsschalter Freigabe		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0
p5484[0...2]	Magnetisierung Trafo Reglerdynamik		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 50.00 [ms] [1] 50.00 [ms] [2] 100.00 [ms]
p5485[0...1]	Magnetisierung Trafo Spannungsschwellen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990, 7993 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [V]	Max 300.0 [V]	Werkseinstellung [0] 35.0 [V] [1] 3.5 [V]
p5486[0...1]	Trafo Bemessungsspannung primär		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1, 2) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [Veff]	Max 63000.00 [Veff]	Werkseinstellung 400.00 [Veff]
p5487[0...3]	CI: Trafo Primärspannung Signalquelle		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 5461[0] [1] 5462[0] [2] 0 [3] 0

r5488[0...5]	CO: Trafo Sekundärspannung transformiert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]

r5489	Trafo Streuinduktivität identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

p5490	Trafo Streuinduktivität		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0.001 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000.000 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.100 [mH]

r5491	Trafo Hauptinduktivität identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min - [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mH]

p5492	Trafo Hauptinduktivität		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: C2(1) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 0.10 [mH]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 10000.00 [mH]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 250.00 [mH]

r5493.0...1	CO/BO: Netz Leistungsschalter Ansteuersignale		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5494	Magnetisierung Skalierungswerte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: - Min 90.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 100.0 [%]
r5497[0...1]	CO: Trafo Sekundärstrom		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [A]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max - [A]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [A]
r5498[0...2]	CO: Trafo Sekundärspannung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min - [V]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max - [V]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7990 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [V]
r5499.0...6	CO/BO: Netz Synchronisierung Statuswort		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p5500	Dynamische Netzstützung Konfiguration		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7996, 7997 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 1000 bin
p5501	BI: Dynamische Netzstützung Aktivierung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r5502.0...4	CO/BO: Dynamische Netzstützung Zustandswort		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5503[0...1]	CI: Dynamische Netzstützung Strom Signalquelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 3467[0] [1] 3467[1]

p5504[0...1]	CI: Dynamische Netzstützung Spannung Signalquelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001 Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 3468[0] [1] 3468[1]

p5505[0...3]	Dynamische Netzstützung Kennlinie Spannungswerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 10.0 [%] [1] 50.0 [%] [2] 10.0 [%] [3] 50.0 [%]

p5506[0...3]	Dynamische Netzstützung Kennlinie Blindstromsollwert		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 20.0 [%] [1] 100.0 [%] [2] 20.0 [%] [3] 100.0 [%]

p5507[0...3]	Dynamische Netzstützung Zeiten		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7998, 7999
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 500.00 [ms] [1] 2.00 [ms] [2] 20.00 [ms] [3] 4.00 [ms]
p5508[0...1]	Dynamische Netzstützung Vdc-Schwellen		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997
	P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -200 [V]	Max 0 [V]	Werkseinstellung [0] -50 [V] [1] 0 [V]
p5509[0...11]	Dynamische Netzstützung Skalierungswerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7997
	P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: -	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [%]	Max 200.00 [%]	Werkseinstellung [0] 40.00 [%] [1] 40.00 [%] [2] 4.00 [%] [3] 1.00 [%] [4] 100.00 [%] [5] 100.00 [%] [6] 1.00 [%] [7] 100.00 [%] [8] 100.00 [%] [9] 10.00 [%] [10] 5.00 [%] [11] 100.00 [%]
r5510[0...7]	CO: Dynamische Netzstützung Ausgang		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7997
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: 6_2 Normierung: p2002	Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r5511[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Amplitude		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r5512[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Betrag		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996, 7999 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r5513[0...3]	CO: Dynamische Netzstützung Netzspannung Mit/Gegensystem		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7996 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r5514[0...1]	CO: Dynamische Netzstützung Stromsollwert Alpha/Beta		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r5515[0...1]	Dynamische Netzstützung Anzeige Wirkleistung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r5516[0...1]	Dynamische Netzstützung Anzeige Blindleistung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_12 Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [kvar]	Max - [kvar]	Werkseinstellung - [kvar]

p5518	CI: Dynamische Netzstützung Netzphasenwinkel Signalquelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2005	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

p5519	CI: Dynamische Netzstützung Netzfrequenz Signalquelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: p2000	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0

r5522.0...3	CO/BO: Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Zustandswort		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p5528[0...1]	Dynamische Netzstützung Mindestzeit Betriebszustand		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.000 [s]	3.000 [s]	[0] 1.000 [s] [1] 2.000 [s]

p5529[0...3]	Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung Zustandswechsel		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Anzeigen, Signale	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.0 [%]	200.0 [%]	[0] 10.0 [%] [1] 5.0 [%] [2] 65.0 [%] [3] 70.0 [%]

p5540	Netzüberwachung Konfiguration		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0010 0000 0011 bin

p5541	BI: Netzüberwachung Aktivierung		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r5542.0...14	CO/BO: Netzüberwachung Zustandswort		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p5543[0...3]	Netzüberwachung Spannungsschwelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 50.0 [%]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 120.0 [%]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 110.0 [%] [1] 88.0 [%] [2] 100.0 [%] [3] 100.0 [%]

p5544[0...3]	Netzüberwachung Frequenzschwelle		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 0.0 [Hz]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3.0 [Hz]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 0.5 [Hz] [1] 0.7 [Hz] [2] 0.0 [Hz] [3] 0.0 [Hz]

p5545[0...7]	Netzüberwachung Zeiten		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 300000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 150.00 [ms] [1] 50.00 [ms] [2] 3000.00 [ms] [3] 0.00 [ms] [4] 0.00 [ms] [5] 2000.00 [ms] [6] 100.00 [ms] [7] 60000.00 [ms]

p5547[0]	Netzüberwachung Frequenzen		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.01 [Hz]	Max 1.00 [Hz]	Werkseinstellung 0.10 [Hz]

p5548[0]	Netzüberwachung Verstärkungen		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 7999 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -10.0	Max 10.0	Werkseinstellung 0.1

p5550[0...2]	Netzüberwachung Netzstörung Schwellen Spannungskennlinie		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung [0] 120.0 [%] [1] 80.0 [%] [2] 5.0 [%]

p5551[0...9]	Netzüberwachung HVRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [s]	Max 1000.00 [s]	Werkseinstellung [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]
<hr/>			
p5552[0...9]	Netzüberwachung HVRT Spannungswerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 101.0 [%]	Max 150.0 [%]	Werkseinstellung 110.0 [%]
<hr/>			
p5553[0...9]	Netzüberwachung LVRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 300.00 [s]	Werkseinstellung [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]
<hr/>			
p5554[0...9]	Netzüberwachung LVRT Spannungswerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 99.0 [%]	Werkseinstellung 90.0 [%]

p5555[0...2]	Netzüberwachung Netzstörung Schwellen Frequenzkennlinie		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -20.0 [Hz]	Max 20.0 [Hz]	Werkseinstellung [0] 0.5 [Hz] [1] -0.7 [Hz] [2] 0.2 [Hz]

p5556[0...9]	Netzüberwachung HFRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 1000.00 [s]	Werkseinstellung [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]

p5557[0...9]	Netzüberwachung HFRT Frequenzwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.0 [Hz]	Max 20.0 [Hz]	Werkseinstellung 1.5 [Hz]

p5558[0...9]	Netzüberwachung LFRT Zeitwerte		
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Regelung	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min 0.00 [s]	Max 300.00 [s]	Werkseinstellung [0] 0.00 [s] [1] 0.15 [s] [2] 0.70 [s] [3] 1.50 [s] [4] 3.00 [s] [5] 25.00 [s] [6] 50.00 [s] [7] 100.00 [s] [8] 200.00 [s] [9] 300.00 [s]
p5559[0...9] Netzüberwachung LFRT Frequenzwerte			
A_INF (Dyn Netzstützung)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -20.0 [Hz]	Max 0.0 [Hz]	Werkseinstellung -2.5 [Hz]
p5571 BI: Netz PLL2 Aktivierung Signalquelle			
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 5499.5
r5572.0...3 CO/BO: Netz PLL2 Statuswort			
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p5574[0...1] CI: Netz PLL2 Spannung Signalquelle			
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 5488[3] [1] 5488[4]

p5580	Inselnetz Schwarzstart Modus		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p5581[0...8]	Inselnetz Zeiten		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.10 [s]	Max 100.00 [s]	Werkseinstellung [0] 2.00 [s] [1] 1.00 [s] [2] 60.00 [s] [3] 1.00 [s] [4] 0.10 [s] [5] 1.00 [s] [6] 60.00 [s] [7] 1.00 [s] [8] 0.10 [s]

r5582[0...1]	CO: Inselnetz Synchronisierung Sollwertführung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p5583[0...2]	BI: Inselnetz Synchronisierung Signalquellen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0 [1] 0 [2] 0

p5584[0...2]	Inselnetz Synchronisierung Reglerdynamik		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 100.00 [ms] [1] 100.00 [ms] [2] 100.00 [ms]
--	-------------------------	----------------------------	--

p5585[0...1]	Inselnetz Synchronisierung Spannungsschwellen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [V]	Max 300.0 [V]	Werkseinstellung [0] 35.0 [V] [1] 3.5 [V]

p5586[0...6]	Inselnetz Skalierungswerte		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1 [%]	Max 200.0 [%]	Werkseinstellung [0] 3.0 [%] [1] 0.5 [%] [2] 1.0 [%] [3] 1.0 [%] [4] 4.0 [%] [5] 0.4 [%] [6] 2.0 [%]

r5600	Pe Energiesparmodus ID		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

p5602[0...1]	Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 300000 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung [0] 300000 [ms] [1] 480000 [ms]

p5606[0...1]	Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 4294967295 [ms]	Werkseinstellung 4294967295 [ms]

p5611	Pe Energiesparen Eigenschaften generell		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p5612[0...1]	Pe Energiesparen Eigenschaften modusabhängig		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung [0] 0110 bin [1] 0000 bin

r5613.0...1	CO/BO: Pe Energiesparen aktiv/inaktiv		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r6311[0...1]	CO: Netz PLL2 Frequenz		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Hz]	Max - [Hz]	Werkseinstellung - [Hz]

r6313	CO: Netz PLL2 Spannung geglättet		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 5_1 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 6799, 8026 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [Veff]	Max - [Veff]	Werkseinstellung - [Veff]

r6314	CO: Netz PLL2 Phasenwinkel		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r6316	CO: Netz PLL2 Netzwinkel gemessen		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2005	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

p6397	Motormodul Phasenverschiebung Zweites System		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p6420[0...1]	Trafo Phasenverschiebung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -180.00 [°]	Max 179.90 [°]	Werkseinstellung 0.00 [°]

p6421[0...1]	Trafo Verstärkungsanpassung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 50.000 [%]	Max 200.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]

p6422	Inselnetz Schwarzstart Orientierung		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p6423	Netz PLL2 Dynamik		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.000 [%]	Max 500.000 [%]	Werkseinstellung 20.000 [%]

p6425	Netz PLL2 Spannung Glättungszeit		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.000 [ms]	Max 5000.000 [ms]	Werkseinstellung 100.000 [ms]

r6440	Trafo Phasenverschiebung identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r6441	Trafo Verstärkungsanpassung identifiziert		
A_INF (Netztrafo), A_INF_840 (Netztrafo)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r7000	Par_schaltg Anzahl aktive Leistungsteile		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p7001[0...n]		Par_schaltg Freigabe Leistungsteile	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

r7002[0...n]		Par_schaltg Status Leistungsteile	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung -

p7003		Par_schaltg Wicklungssystem	
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: C2(2) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p7010		Par_schaltg Stromunsymmetrie Warnschwelle	
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 20 [%]

p7011	Par_schaltg Zwischenkreisspannungsunsymmetrie Warnschwelle		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 10 [%]
p7015	Par_schaltg Haltebremse Leistungsteildatensatz		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2701, 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
r7020[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]
r7021[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7022[0...n]	CO: Par_schaltg Abweichung Strom in Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7025	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7026	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7027	CO: Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7030[0...n] CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7031 CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung maximal			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

p7035 Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p7035[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p7036 Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregler Proportionalverstärkung			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00000 [%]	Max 1000.00000 [%]	Werkseinstellung 100.00000 [%]
p7036[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Proportionalverstärkung			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00000 [Ohm]	Max 200.00000 [Ohm]	Werkseinstellung 0.00000 [Ohm]
p7037 Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0 [%]	Max 100000.0 [%]	Werkseinstellung 100.0 [%]
p7037[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_CON Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.0	Max 1000.0	Werkseinstellung 4.0
p7038 Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 100 [%]
p7038[0...n] Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung			
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: CALC_MOD_ALL Dynamischer Index: DDS, p0180 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1 [%]	Max 100 [%]	Werkseinstellung 50 [%]

p7040[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
p7042[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
p7044[0...n]	Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Modulation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1000000.00 [µs]	Max 1000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
r7050[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7051[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7052[0...n]	Par_schaltg Kreisstrom Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7100[0...99]	Par_schaltg Ringpuffer Stör-/Warncode		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7101[0...99]	Par_schaltg Ringpuffer Datensatznummer		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7102[0...99] Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gekommen			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-
r7103[0...99] Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gegangen			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
-		-	-
r7200[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Überlast I2t			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min		Max	Werkseinstellung
- [%]		- [%]	- [%]

r7201[0...n]	CO: Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Wechselrichter		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7202[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Sperrschicht		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7203[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum Gleichrichter		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7204[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Zuluft			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r7205[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperatur Elektronik			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]
r7206[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 1			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7207[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 2			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7208[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 3			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7209[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 4			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7210[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 5		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7211[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter 6		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7212[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 1		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7213[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 2			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min - [°C]		Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7214[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 1			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min - [°C]		Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7215[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 2			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
Min - [°C]		Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7216[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 3		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min
- [°C]

Max
- [°C]

Werkseinstellung
- [°C]

r7217[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 4		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min
- [°C]

Max
- [°C]

Werkseinstellung
- [°C]

r7218[0...n]	Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 5		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1

Min
- [°C]

Max
- [°C]

Werkseinstellung
- [°C]

r7219[0...n] Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 6

A_INF (Parallel),
A_INF_840
(Parallel), B_INF
(Parallel),
B_INF_840
(Parallel), S_INF
(Parallel),
S_INF_840
(Parallel), VECTOR
(Parallel),
VECTOR_AC
(Parallel)

Änderbar: -
Datentyp: FloatingPoint32
P-Gruppe: Anzeigen, Signale
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: PDS, p0120
Einheitengruppe: 21_1
Normierung: p2006

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: -
Einheitenwahl: p0505
Expertenliste: 1

Min - [°C] **Max** - [°C] **Werkseinstellung** - [°C]

r7220[0...n] Einspeisung Par_schaltg Strombetrag motorisch zulässig

A_INF (Parallel),
A_INF_840
(Parallel), S_INF
(Parallel),
S_INF_840 (Parallel)

Änderbar: -
Datentyp: FloatingPoint32
P-Gruppe: Anzeigen, Signale
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: PDS, p0120
Einheitengruppe: -
Normierung: p2002

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: -
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min - [Aeff] **Max** - [Aeff] **Werkseinstellung** - [Aeff]

r7220[0...n] CO: Par_schaltg Antrieb Ausgangsstrom maximal

VECTOR (Parallel),
VECTOR_AC
(Parallel)

Änderbar: -
Datentyp: FloatingPoint32
P-Gruppe: Anzeigen, Signale
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: PDS, p0120
Einheitengruppe: -
Normierung: p2002

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: -
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min - [Aeff] **Max** - [Aeff] **Werkseinstellung** - [Aeff]

r7221[0...n] Einspeisung Par_schaltg Strombetrag generatorisch zulässig

A_INF (Parallel),
A_INF_840
(Parallel), S_INF
(Parallel),
S_INF_840 (Parallel)

Änderbar: -
Datentyp: FloatingPoint32
P-Gruppe: Anzeigen, Signale
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: PDS, p0120
Einheitengruppe: -
Normierung: p2002

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: -
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min - [Aeff] **Max** - [Aeff] **Werkseinstellung** - [Aeff]

r7222[0...n] CO: Par_schaltg Stromistwert Betrag

A_INF (Parallel),
A_INF_840
(Parallel), S_INF
(Parallel),
S_INF_840
(Parallel), VECTOR
(Parallel),
VECTOR_AC
(Parallel)

Änderbar: -
Datentyp: FloatingPoint32
P-Gruppe: Anzeigen, Signale
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: PDS, p0120
Einheitengruppe: 6_2
Normierung: p2002

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: -
Einheitenwahl: p0505
Expertenliste: 1

Min - [Aeff] **Max** - [Aeff] **Werkseinstellung** - [Aeff]

r7223[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7224[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7225[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7226[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7227[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7228[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W Offset		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7229[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenstrom Istwert Summe U, V, W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 6_5 Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7230[0...n]	CO: Par_schaltg Zwischenkreisspannung Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_2 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7231[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U		
A_INF, A_INF_840, S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7231[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7232[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V		
A_INF, A_INF_840, S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7232[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7233[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W		
A_INF, A_INF_840, S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7233[0...n]	CO: Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: 5_3 Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7240[0...n]	Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1		
VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Anzeigen, Signale Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: PDS, p0120 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7250[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsleistung		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 14_6 Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0100 Expertenliste: 1
	Min - [kW]	Max - [kW]	Werkseinstellung - [kW]

r7251[0...4]	Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsstrom		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]

r7252[0...4] Par_schaltg Leistungsteil Maximalstrom			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), B_INF (Parallel), B_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel), VECTOR (Parallel), VECTOR_AC (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [Aeff]	Max - [Aeff]	Werkseinstellung - [Aeff]
r7300[0...n] CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u1 - u2			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r7301[0...n] CO: Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u2 - u3			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]
r7305[0...n] Par_schaltg VSM Temperatúrauswertung Status			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Klemmen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7306[0...n] CO: Par_schaltg VSM Temperatur KTY			
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: 21_1 Normierung: p2006	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [°C]	Max - [°C]	Werkseinstellung - [°C]

r7310[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7311[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2002	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [A]	Max - [A]	Werkseinstellung - [A]

r7315[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 1 Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7316[0...n]	CO: Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 2 Istwert		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: p2001	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [V]	Max - [V]	Werkseinstellung - [V]

r7320[0...n]	Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase U		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µF]	Max - [µF]	Werkseinstellung - [µF]

r7321[0...n]	Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase V		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µF]	Max - [µF]	Werkseinstellung - [µF]

r7322[0...n]	Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase W		
A_INF (Parallel), A_INF_840 (Parallel), S_INF (Parallel), S_INF_840 (Parallel)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Regelung Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p0140 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µF]	Max - [µF]	Werkseinstellung - [µF]

r7758[0...19]	KHP Control Unit Seriennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p7759[0...19]	KHP Control Unit Soll-Seriennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7760	Schreibschutz/Know-how-Schutz Status		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p7761	Schreibschutz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p7762	Schreibschutz Multi-Master-Feldbussystem Zugriffsverhalten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p7763	KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764		
Alle Objekte	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 500	Werkseinstellung 1

p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK_ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p7763 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p7764[0...n]	KHP OEM-Ausnahmeliste		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p7763 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung [0] 7766 [1...499] 0

p7765	KHP Speicherkarte Kopierschutz		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	1	0
p7766[0...29]	KHP Passwort Eingabe		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p7767[0...29]	KHP Passwort neu		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p7768[0...29]	KHP Passwort Bestätigung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p7769[0...20]	KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p7770	NVRAM Aktion		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p7775	NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 17	Werkseinstellung 0

p7788	Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Toleranzfenster		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 1000	Werkseinstellung 10

p7789	Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Störschwelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Umrichter Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1000	Werkseinstellung 1

p7820	DRIVE-CLiQ-Komponente Komponentennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p7821	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p7822	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r7823	DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert gelesen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7825[0...6]	DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p7826	Firmware-Update automatisch		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1

r7827	Firmware-Update Fortschrittsanzeige		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p7828[0...1]	Firmware-Download Komponentenummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 399	Werkseinstellung 0

p7829	Firmware-Download aktivieren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 999	Werkseinstellung 0

p7830	Diagnose Telegrammauswahl		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r7831[0...15]	Telegramm Diagnose Signale		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15157	Werkseinstellung -

r7832[0...15]	Telegramm Diagnose Zahlenformat		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 14	Werkseinstellung -

r7833[0...15]	Telegramm Diagnose Unsigned		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7834[0...15]	Telegramm Diagnose Signed		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7835[0...15]	Telegramm Diagnose Real		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7836[0...15]	Telegramm Diagnose Einheit		
ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 147	Werkseinstellung -

r7843[0...20]	Speicherkarte Seriennummer		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7844[0...2]	Speicherkarte/Gerätespeicher Firmware-Version		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r7850[0...23]	Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht betriebsfähig		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -32786	Max 32767	Werkseinstellung -

p7852	Anzahl Indizes für r7853		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 200	Werkseinstellung 1

r7853[0...n]	Komponente vorhanden/nicht vorhanden		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p7852 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF hex	Werkseinstellung -
p7857	Teilhochlauf Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HUB, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DL_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p7859[0...199]	Komponentennummer global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -32786	Max 32767	Werkseinstellung 0
r7867	Zustands-/Konfigurationsänderungen global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r7868[0...24]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt Verweis		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7869[0...24]	Zustandsänderungen Antriebsobjekt Verweis		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7870[0...7]	Konfigurationsänderungen global		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
CU_LINK, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
ENC, ENC_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7871[0...15]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7871[0...10]	Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r7872[0...3]	Zustandsänderungen Antriebsobjekt		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p7900[0...23]	Antriebsobjekte Priorität		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	65535	0

r7901[0...43]	Abtastzeiten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]
r7903	Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8500[0...7]	BI: Eingangssignal bitweise 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8500[0...7]	BI: Datentransfer bitweise 0 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8501[0...21]	BI: Eingangssignal bitweise 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8501[0...21]	BI: Datentransfer bitweise 1 senden		
CU_LINK	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2211
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 722.0
			[1] 722.1
			[2] 722.2
			[3] 722.3
			[4] 722.4
			[5] 722.5
			[6] 722.6
			[7] 722.7
			[8] 722.8
			[9] 722.9
			[10] 722.10
			[11] 722.11
			[12] 722.12
			[13] 722.13
			[14] 722.14
			[15] 722.15
			[16] 722.16
			[17] 722.17
			[18] 0
			[19] 0
			[20] 722.20
			[21] 722.21

p8501[0...21]	BI: Datentransfer bitweise 1 senden		
CU_NX_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32 / Binary	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2211
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	[0] 722.0
			[1] 722.1
			[2] 722.2
			[3] 722.3
			[4...7] 0
			[8] 722.8
			[9] 722.9
			[10] 722.10
			[11] 722.11
			[12...15] 0
			[16] 722.16
			[17] 722.17
			[18...21] 0

p8502	CI: Eingangssignal wortweise 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8502	CI: Datentransfer wortweise 0 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8503	CI: Eingangssignal wortweise 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8503	CI: Datentransfer wortweise 1 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8504	CI: Eingangssignal wortweise 2		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8504	CI: Datentransfer wortweise 2 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8505	CI: Eingangssignal wortweise 3		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8505	CI: Datentransfer wortweise 3 senden		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r8510.0...7	BO: Ausgangssignal bitweise 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8510.0...7	BO: Datentransfer bitweise 0 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8511.0...21	BO: Ausgangssignal bitweise 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8511.0...21	BO: Datentransfer bitweise 1 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8512	CO: Ausgangssignal wortweise 0		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r8512	CO: Datentransfer wortweise 0 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8513	CO: Ausgangssignal wortweise 1		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r8513	CO: Datentransfer wortweise 1 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8514	CO: Ausgangssignal wortweise 2		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r8514	CO: Datentransfer wortweise 2 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8515	CO: Ausgangssignal wortweise 3		
CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: PERCENT	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]
r8515	CO: Datentransfer wortweise 3 empfangen		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8520[0...3]	Datentransfer wortweise Skalierung		
CU_LINK, CU_NX_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2211 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00010	Max 10000.00000	Werkseinstellung 1.00000
p8550	AOP LOCAL/REMOTE		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 1001 bin
r8570[0...39]	Makro Antriebsobjekt		
A_INF, B_INF, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, SERVO, SERVO_AC, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8571[0...39]	Makro Binektoreingänge (BI)		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8572[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8573[0...39]	Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8585	Makro Ausführung aktuell		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8600	CAN Device Type		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8601	CAN Error Register		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8602	CAN SYNC-Object		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0080 hex
p8603	CAN COB-ID Emergency Message		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8604[0...1]	CAN Node Guarding		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
p8606	CAN Producer Heartbeat Time		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65535 [ms]	Werkseinstellung 0 [ms]

r8607[0...3]	CAN Identity Object		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8608[0...1]	CAN Clear Bus Off Error		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p8609[0...1]	CAN Error Behaviour		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 1
r8610[0...1]	CAN First Server SDO		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8611[0...82]	CAN Pre-defined Error Field		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF 1000 hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8620	CAN Node-ID		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 127	Werkseinstellung 126

r8621	CAN Node-ID wirksam		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8622	CAN Bitrate		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 7	Werkseinstellung 6
p8623[0...7]	CAN Bit Timing selection		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 000F 7FFF hex	Werkseinstellung [0] 1405 hex [1] 1605 hex [2] 1C05 hex [3] 1C0B hex [4] 1C17 hex [5] 1C3B hex [6] 0002 1C15 hex [7] 0004 1C2B hex
p8630[0...2]	CAN Virtuelle Objekte		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0
p8641	CAN Abort Connection Option Code		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 3

r8680[0...36] CAN Diagnosis Hardware			
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p8684 CAN NMT Zustand nach Hochlauf			
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min 4	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 127	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 127
p8685 CAN NMT Zustände			
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 129	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 127
p8699 CAN RPDO Überwachungszeit			
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 0 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 65535000 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [ms]
p8700[0...1] CAN Receive PDO 1			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 8000 06DF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
p8701[0...1] CAN Receive PDO 2			
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex
------------------------	-----------------------------	--

p8702[0...1] CAN Receive PDO 3

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204, 9206
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204, 9206
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8704[0...1] CAN Receive PDO 5

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8705[0...1] CAN Receive PDO 6

SERVO (CAN),
SERVO_AC (CAN),
VECTOR (CAN),
VECTOR_AC (CAN)

Änderbar: C1(3), T
Datentyp: Unsigned32
P-Gruppe: Kommunikation
Nicht bei Motortyp: -

Berechnet: -
Dynamischer Index: -
Einheitengruppe: -
Normierung: -

Zugriffsstufe: 3
Funktionsplan: 9204
Einheitenwahl: -
Expertenliste: 1

Min
0000 hex

Max
8000 06DF hex

Werkseinstellung
[0] 8000 06DF hex
[1] 00FE hex

p8706[0...1]	CAN Receive PDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

p8707[0...1]	CAN Receive PDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 8000 06DF hex	Werkseinstellung [0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

p8710[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 1		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8711[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 2		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8712[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 3		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8713[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 4		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8714[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 5		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8715[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 6		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8716[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8717[0...3]	CAN Receive Mapping für RPDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9204 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8720[0...4]	CAN Transmit PDO 1		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8721[0...4]	CAN Transmit PDO 2		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8722[0...4]	CAN Transmit PDO 3		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8723[0...4]	CAN Transmit PDO 4		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min 0000 hex		Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8724[0...4]	CAN Transmit PDO 5		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8725[0...4]	CAN Transmit PDO 6		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8726[0...4]	CAN Transmit PDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8727[0...4]	CAN Transmit PDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max C000 06DF hex	Werkseinstellung [0] C000 06DF hex [1] 00FE hex [2] 0000 hex [3] 0000 hex [4] 0000 hex

p8730[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 1		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8731[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 2		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8732[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 3		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8733[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 4		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8734[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 5		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8735[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 6		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p8736[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 7		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8737[0...3]	CAN Transmit Mapping für TPDO 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p8740[0...23]	CAN Kanalaufteilung		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung 0
p8741	CAN PDO Konfiguration Bestätigung		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r8742	CAN Anzahl freier RPDO-Kanäle		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8743[0...7]	CAN Zuweisung Antrieb/Drive-ID		
CU_S120_DP (CAN), CU_S120_PN (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8744	CAN PDO Mapping Konfiguration		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C2, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 9204, 9206, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 2

r8750[0...15]	CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8751[0...15]	CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8760[0...14]	CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8761[0...14]	CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8784	CO: CAN Statuswort		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 8010 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8785	BI: CAN Statuswort Bit 8		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8786	BI: CAN Statuswort Bit 14		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8787	BI: CAN Statuswort Bit 15		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8790	CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: C1(3), T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r8795	CAN Steuerwort		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8796	CAN Target Velocity		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8797	CAN Target Torque		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8798[0...1]	CAN Drehzahlumrechnungsfaktor		
SERVO (CAN), SERVO_AC (CAN), VECTOR (CAN), VECTOR_AC (CAN)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4294967295	Werkseinstellung 1

p8811	SINAMICS Link Projekt Auswahl		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 16	Max 64	Werkseinstellung 64

p8812[0...1]	SINAMICS Link Einstellungen		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2000	Werkseinstellung [0] 1 [1] 2000

p8815[0...1]	IF1/IF2 PZD Funktionalität Auswahl		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p8829	CBE20 Remote Controller Anzahl		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

p8835	CBE20 Firmware Auswahl		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 99	Werkseinstellung 1
p8836	SINAMICS Link Adresse		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 64	Werkseinstellung 0
p8837	IF2 STW1.10 = 0 Modus		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 2
p8839[0...1]	PZD Interface Hardware-Zuordnung		
CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 99
p8840	COMM BOARD Überwachungszeit		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [ms]	Max 65535000 [ms]	Werkseinstellung 20 [ms]

p8841[0...239]	COMM BOARD Sende-Konfigurationsdaten		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

p8842	COMM BOARD Sende-Konfiguration aktivieren		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r8843.0...2	BO: IF2 PZD Zustand		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8844	IF2 Störverzögerung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2410 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [s]	Max 100 [s]	Werkseinstellung 0 [s]

p8848	IF2 PZD Abtastzeit		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 16.00 [ms]	Werkseinstellung 4.00 [ms]

r8849[0...139]	COMM BOARD Empfangs-Konfigurationsdaten		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...9]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...19]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...3]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...19]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8850[0...4]	CO: IF2 PZD empfangen Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r8850[0...31]			
CO: IF2 PZD empfangen Wort			
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8851[0...9]			
CI: IF2 PZD senden Wort			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8851[0...24]			
CI: IF2 PZD senden Wort			
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8851[0...11]			
CI: IF2 PZD senden Wort			
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8851[0...27]			
CI: IF2 PZD senden Wort			
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16	Berechnet: - Dynamischer Index: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208
	P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8851[0...4]	CI: IF2 PZD senden Wort		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p8851[0...31]	CI: IF2 PZD senden Wort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
r8853[0...9]	IF2 Diagnose PZD senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8853[0...24]	IF2 Diagnose PZD senden		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8853[0...11]	IF2 Diagnose PZD senden		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8853[0...27]	IF2 Diagnose PZD senden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r8853[0...4]	IF2 Diagnose PZD senden		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2493 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r8853[0...31]	IF2 Diagnose PZD senden		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r8854	COMM BOARD Zustand		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	255	-
r8858[0...39]	COMM BOARD Diagnosekanal lesen		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8859[0...7]	COMM BOARD Identifikationsdaten		
CU_S120_DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_S120_PN (COMM BOARD, PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8860[0...2]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8860[0...18]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
r8860[0...30]	CO: IF2 PZD empfangen Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8861[0...10]	CI: IF2 PZD senden Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8861[0...26]	CI: IF2 PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p8861[0...30]	CI: IF2 PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: 4000H Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487, 9208, 9210 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r8863[0...10]	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8863[0...26]	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8863[0...30]	IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2487 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8867[0...1] IF2 PZD maximal verschaltet			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p8870[0...15] SINAMICS Link Telegrammwort PZD empfangen			
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p8871[0...15]		SINAMICS Link Telegrammwort PZD senden	
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 0

p8872[0...15]		SINAMICS Link Adresse PZD empfangen	
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET)	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 64	Werkseinstellung 0

r8874[0...9]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...19]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...3]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...19]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...4]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8874[0...31]	IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8875[0...9]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8875[0...19]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8875[0...3]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8875[0...19]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8875[0...4]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8875[0...31]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8876[0...9]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, S_INF, S_INF_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...24]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...11]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
ENC, ENC_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...27]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...4]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8876[0...31]	IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden		
VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8880[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8881[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8882[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p8883[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p8884[0...15]	BI: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0

p8888[0...4]	IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2489 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

Min	Max	Werkseinstellung
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

r8889[0...4]	CO: IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8890.0...15	BO: IF2 PZD1 empfangen bitweise		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8891.0...15	BO: IF2 PZD2 empfangen bitweise		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r8892.0...15 BO: IF2 PZD3 empfangen bitweise			
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8893.0...15 BO: IF2 PZD4 empfangen bitweise			
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 9204, 9206 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8894.0...15 BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8895.0...15 BO: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8898[0...1]	IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0000 0000 0000 0000 bin	

p8899[0...1]	CI: IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 / Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2485, 2491 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	0	

p8900[0...239]	IE Name of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
-	-	-	

p8901[0...3]	IE IP Address of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	255	0	

p8902[0...3]	IE Default Gateway of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p8903[0...3] CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Subnet Mask of Station Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p8904 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE DHCP Mode Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p8905 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	IE Schnittstellen-Konfiguration Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p8908 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	FTP aktivieren Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
r8909 CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	PN Device ID Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8910[0...239]	IE Name of Station active		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8911[0...3]	IE IP Address of Station active		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8912[0...3]	IE Default Gateway of Station active		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8913[0...3]	IE Subnet Mask of Station active		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8914	IE DHCP Mode of Station active		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8915[0...5]	IE MAC Address of Station		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p8920[0...239]	PN Name of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8921[0...3]	PN IP Address of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8922[0...3]	PN Default Gateway of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8923[0...3]	PN Subnet Mask of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8925	PN Schnittstellen-Konfiguration		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p8929	PN Remote Controller Anzahl		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Kommunikation Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2	Werkseinstellung 1

r8930[0...239]	PN Name of Station active		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8931[0...3]	PN IP Address of Station active		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8932[0...3]	PN Default Gateway of Station active		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8933[0...3]	PN Subnet Mask of Station active		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r8935[0...5]	PN MAC Address of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8936[0...1]	PN Zustand zyklische Verbindung		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 13	Werkseinstellung -

r8937[0...5]	PN Diagnose		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8939	PN DAP ID		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8940[0...239]	CBE20 Name of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p8941[0...3]	CBE20 IP Address of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8942[0...3]	CBE20 Default Gateway of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8943[0...3]	CBE20 Subnet Mask of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8944	CBE20 DHCP Mode		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p8945	CBE20 Schnittstellen-Konfiguration		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

r8950[0...239]	CBE20 Name of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8951[0...3]	CBE20 IP Address of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8952[0...3]	CBE20 Default Gateway of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8953[0...3]	CBE20 Subnet Mask of Station active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8954	CBE20 DHCP Mode active		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8955[0...5]	CBE20 MAC Address of Station		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8959	CBE20 DAP ID		
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r8960[0...2]	PN Subslot Controller-Zuordnung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung -

r8961[0...3]	PN IP Address Remote Controller 1		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

r8962[0...3]	PN IP Address Remote Controller 2		
CU_S_AC_PN, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -

p8969	PROFIsafe Warten auf Taktsynchronisation		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r8970[0...2] CBE20 Subslot Controller-Zuordnung			
A_INF (PROFINET), B_INF (PROFINET), CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET), ENC (PROFINET), ENC_840 (PROFINET), S_INF (PROFINET), SERVO (PROFINET), SERVO_AC (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM120 (PROFINET), TM15 (PROFINET), TM150 (PROFINET), TM15DI_DO (PROFINET), TM17 (PROFINET), TM31 (PROFINET), TM41 (PROFINET), VECTOR (PROFINET), VECTOR_AC (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 8	Werkseinstellung -
r8971[0...3] CBE20 IP Address Remote Controller 1			
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
r8972[0...3] CBE20 IP Address Remote Controller 2			
CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN (PROFINET)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung -
p9206[0...2] Topologie Direktzugriff			
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	4294967295	0
r9207	Topologie Direktzugriff Integerwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9208[0...50]	Topologie Direktzugriff String		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p9210	Blinken Komponentenummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	499	0
p9211	Blinken Funktion		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-1	1	-1

p9300	SI Motion Überwachungstakt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 500.00 [µs]	Max 25000.00 [µs]	Werkseinstellung 12000.00 [µs]
p9301	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9302	SI Motion Achstyp (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9305	SI Motion SP Modulwert (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [°]	Max 737280 [°]	Werkseinstellung 0 [°]
p9306	SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p9307	SI Motion Funktionskonfiguration MM		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p9309	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 1111 1111 bin

p9311	SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [µs]	Max 25000.0000 [µs]	Werkseinstellung 0.0000 [µs]

p9312	SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0001 0000 bin

p9313	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000

p9314	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]

p9315	SI Motion Groblagewert Konfiguration (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9316	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p9317	SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [nm]	Max 250000000.00 [nm]	Werkseinstellung 10000.00 [nm]
p9318	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
p9319	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 18	Werkseinstellung 11
p9320	SI Motion Spindelsteigung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.1000 [mm]	Max 8388.0000 [mm]	Werkseinstellung 10.0000 [mm]
p9321[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1

p9322[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 2147000000	Werkseinstellung 1

p9323	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 9

p9324	SI Motion Redundanter Groblagewert Feinauflösung Bits (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -16	Max 16	Werkseinstellung -2

p9325	SI Motion Redundanter Groblagewert Relevante Bits (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p9326	SI Motion Geberzuordnung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p9328[0...11]	SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00FF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9329	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14
p9330	SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mm]	Max 100.000 [mm]	Werkseinstellung 1.000 [mm]
p9330	SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [°]	Max 100.000 [°]	Werkseinstellung 1.000 [°]
p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 2000.00 [mm/min]
p9331[0...3]	SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]
p9334[0...1]	SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 100000.000 [mm]
p9334[0...1]	SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 100000.000 [°]
p9335[0...1]	SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung -100000.000 [mm]
p9335[0...1]	SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -100000.000 [°]
p9341	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255
p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 360.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9342	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]
p9344	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 36.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0100 [mm]
p9344	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (MM)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 36.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0100 [°]
p9345	SI Motion SSM Filterzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]
p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 20.00 [mm/min]
p9346	SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm/min]	Max 500.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 10.0000 [mm/min]
p9347	SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [1/min]	Max 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung 10.0000 [1/min]
p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 120000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 300.00 [mm/min]
p9348	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
p9349	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 6.00 [mm/min]

p9349	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 6.00 [1/min]
p9351	SI Motion SLS-Umschaltung Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9352	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9353	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9354	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9355	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p9356	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 3600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]

p9357	SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 10000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]

p9358	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5000000.00 [µs]	Max 100000000.00 [µs]	Werkseinstellung 40000000.00 [µs]

p9360	SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Motor Module)		
SERVO (Lin, Safety rot), SERVO_AC (Lin, Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9360	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Motor Module)		
SERVO (Lin), SERVO, SERVO_AC (Lin), SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9362[0...1]	SI Motion SLP Stopreaktion (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2

p9363[0...3]	SI Motion SLS Stopreaktion (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9364	SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mm]	Max 360.000 [mm]	Werkseinstellung 12.000 [mm]
p9364	SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]
p9365	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 600000000.00 [µs]	Werkseinstellung 100000.00 [µs]
p9366	SI Motion SDI Stopreaktion (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 1
p9368	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9368	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9370	SI Motion Abnahmetestmodus (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9371	SI Motion Abnahmeteststatus (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung -

p9374	SI Motion Sichere Position Skalierung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 100000	Werkseinstellung 1000

p9380	SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 800000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [mm/min]	Max 240000.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [mm/min]

p9381	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [1/min]	Max 240000.0000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [1/min]
p9382	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10000.00 [µs]	Max 990000000.00 [µs]	Werkseinstellung 250000.00 [µs]
p9383	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 500.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 10000.00 [ms]
p9385	SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 4	Werkseinstellung -1
p9386	SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (MM)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]
p9387	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 100000.00 [µs]	Werkseinstellung 25000.00 [µs]

p9388	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p9389	SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r9390[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9398[0...1]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9399[0...1]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9406[0...19]	PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen		
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9407[0...19]	PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9408[0...19]	PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9409	Anzahl zu sichernder Parameter		
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9450[0...29]	Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener Berechnung		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 2
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9451[0...29]	Einheitenumschaltung Angepasste Parameter		
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 1
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9481		BICO-Verschaltungen Anzahl	
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9482[0...n]		BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter	
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9481 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9483[0...n] BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9481 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min	-	Max	-
Werkseinstellung			
-			
p9484 BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
Min	0	Max	4294967295
Werkseinstellung			
0			

r9485		BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Anzahl	
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9486		BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index	
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9490		Anzahl BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben	
Alle Objekte	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9491[0...9]			
BI/CI der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben			
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9492[0...9]			
BO/CO der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben			
Alle Objekte	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Befehle	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p9493[0...9]			
Zurücksetzen BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben			
Alle Objekte	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	15	15

p9495			
BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: -	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	2	0

p9496 BICO Verhalten beim Aktivieren von Antriebsobjekten			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	2	0	

p9497 BICO Verschaltungen zu deaktivierten Antriebsobjekten Anzahl			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
Min	Max	Werkseinstellung	
0	65535	0	

p9498[0...29] BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p9499[0...29] BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten Antriebsobjekten			
A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Befehle Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p9500 SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.50 [ms]	Max 25.00 [ms]	Werkseinstellung 12.00 [ms]

p9500 SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.50 [ms]	Max 25.00 [ms]	Werkseinstellung 12.00 [ms]
p9501	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9501	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9501	SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

p9502	SI Motion Achstyp (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p9502	SI Motion Achstyp (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p9503	SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9503	SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9505	SI Motion SCA (SN) Modulwert (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 737280 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [°]
p9505	SI Motion SP Modulwert (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0 [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 737280 [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0 [°]
p9506	SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 3	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p9507	SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p9509	SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 1111 1111 bin
p9510	SI Motion takt synchroner PROFIBUS-Master		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9511	SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [ms]	Max 25.0000 [ms]	Werkseinstellung 0.0000 [ms]
p9512	SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0001 0000 bin
p9513	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000

p9513	SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1 (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 22000
p9514	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]
p9514	SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0 [nm]	Max 4294967295 [nm]	Werkseinstellung 100 [nm]
p9515	SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9515	SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	0000 bin
p9516	SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p9517	SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [nm]	Max 250000000.00 [nm]	Werkseinstellung 10000.00 [nm]
p9517	SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [nm]	Max 250000000.00 [nm]	Werkseinstellung 10000.00 [nm]
p9518	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048
p9518	SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16777215	Werkseinstellung 2048

p9519	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	2	18	11

p9519	SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	2	18	11

p9520	SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

p9520	SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

p9521[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2147000000	1

p9521[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2147000000	1

p9522[0...7]	SI Motion Getriebe Geber/Last Zähler (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2147000000	1

p9522[0...7]	SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	1	2147000000	1

p9523	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	16	9

p9523	SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0	16	9

p9524	SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-16	16	-2

p9524	SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-16	16	-2

p9525	SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p9525	SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 16	Werkseinstellung 16

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p9526	SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 1	Max 3	Werkseinstellung 1

p9529	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14

p9529	SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0	Max 31	Werkseinstellung 14

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mm]	Max 100.000 [mm]	Werkseinstellung 1.000 [mm]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [°]	Max 100.000 [°]	Werkseinstellung 1.000 [°]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [mm]	Max 100.000 [mm]	Werkseinstellung 1.000 [mm]

p9530	SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.000 [°]	Max 100.000 [°]	Werkseinstellung 1.000 [°]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 2000.00 [mm/min]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]

p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 2000.00 [mm/min]
p9531[0...3]	SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 2000.00 [1/min]
p9532[0...15]	SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]
p9532[0...15]	SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 100.000 [%]
p9533	SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.000 [%]	Max 100.000 [%]	Werkseinstellung 80.000 [%]
p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 100000.000 [mm]

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 100000.000 [°]

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 100000.000 [mm]

p9534[0...1]	SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 100000.000 [°]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung -100000.000 [mm]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -100000.000 [°]

p9535[0...1]	SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung -100000.000 [mm]

p9535[0...1] SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)			
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -100000.000 [°]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 10.000 [mm]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 10.000 [°]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung 10.000 [mm]

p9536[0...29] SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung 10.000 [°]

p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1

	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung -10.000 [mm]
p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -10.000 [°]
p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [mm]	Max 2147000.000 [mm]	Werkseinstellung -10.000 [mm]
p9537[0...29] SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control Unit)			
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -2147000.000 [°]	Max 2147000.000 [°]	Werkseinstellung -10.000 [°]

p9538[0...29] SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	100	414	[0] 100
			[1] 101
			[2] 102
			[3] 103
			[4] 104
			[5] 105
			[6] 106
			[7] 107
			[8] 108
			[9] 109
			[10] 110
			[11] 111
			[12] 112
			[13] 113
			[14] 114
			[15] 200
			[16] 201
			[17] 202
			[18] 203
			[19] 204
			[20] 205
			[21] 206
			[22] 207
			[23] 208
			[24] 209
			[25] 210
			[26] 211
			[27] 212
			[28] 213
			[29] 214

p9538[0...29] SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control Unit)			
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 100	Max 414	Werkseinstellung [0] 100 [1] 101 [2] 102 [3] 103 [4] 104 [5] 105 [6] 106 [7] 107 [8] 108 [9] 109 [10] 110 [11] 111 [12] 112 [13] 113 [14] 114 [15] 200 [16] 201 [17] 202 [18] 203 [19] 204 [20] 205 [21] 206 [22] 207 [23] 208 [24] 209 [25] 210 [26] 211 [27] 212 [28] 213 [29] 214

p9540 SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)			
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 10.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9540 SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)			
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.0010 [°]	Max 10.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]
p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 10.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]
p9540	SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 10.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]
p9541	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255
p9541	SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 255
p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 360.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]

p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm]	Max 360.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.1000 [mm]

p9542	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [°]	Max 360.0000 [°]	Werkseinstellung 0.1000 [°]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 36.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0100 [mm]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 36.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0100 [°]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [mm]	Max 36.0000 [mm]	Werkseinstellung 0.0100 [mm]

p9544	SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren) (CU)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0000 [°]	Max 36.0000 [°]	Werkseinstellung 0.0100 [°]
p9545	SI Motion SSM (SGA n < nx) Filterzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9545	SI Motion SSM (SGA n < nx) Filterzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 20.00 [mm/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]
p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 20.00 [mm/min]

p9546	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitsgrenze (CU)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000000.00 [1/min]	Werkseinstellung 20.00 [1/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm/min]	Max 500.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 10.0000 [mm/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [1/min]	Max 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung 10.0000 [1/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [mm/min]	Max 500.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 10.0000 [mm/min]

p9547	SI Motion SSM (SGA n < nx) Geschwindigkeitshysterese (CU)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2860 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.0010 [1/min]	Max 500.0000 [1/min]	Werkseinstellung 10.0000 [1/min]

p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 0.00 [mm/min]	Max 120000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 300.00 [mm/min]
p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 120000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 300.00 [mm/min]
p9548	SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 120000.00 [1/min]	Werkseinstellung 300.00 [1/min]
p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 6.00 [mm/min]
p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 6.00 [1/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 6.00 [mm/min]

p9549	SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 6.00 [1/min]

p9550	SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p9550	SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p9551	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9551	SI Motion SLS(SG)-Umschaltung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9552	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9552	SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9553	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9553	SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2825
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9554	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9554	SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9555	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9555	SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9556	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9556	SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2825 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 3600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9557	SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9557	SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 10000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9558	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 5000.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 40000.00 [ms]

p9558	SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 5000.00 [ms]	Max 100000.00 [ms]	Werkseinstellung 40000.00 [ms]

p9559	SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 9000.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltdrehzahl (Control Unit)		
SERVO_840 (Lin, Safety rot)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO_840 (Lin)	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltdrehzahl (Control Unit)		
SERVO (Lin, Safety rot), SERVO_AC (Lin, Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 6000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9560	SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 6000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9561	SI Motion SLS (SG) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 5

p9561	SI Motion SLS (SG) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 5

p9562[0...1]	SI Motion SLP (SE) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2	Max 4	Werkseinstellung 2

p9562[0...1]	SI Motion SLP (SE) Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9563[0...3]	SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 2
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mm]	Max 360.000 [mm]	Werkseinstellung 12.000 [mm]
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]
p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [mm]	Max 360.000 [mm]	Werkseinstellung 12.000 [mm]

p9564	SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.001 [°]	Max 360.000 [°]	Werkseinstellung 12.000 [°]

p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9565	SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 600000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]

p9566	SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 1

p9566	SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2861 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 14	Werkseinstellung 1

p9568	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [mm/min]	Max 1000.00 [mm/min]	Werkseinstellung 0.00 [mm/min]

p9568	SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [1/min]	Max 1000.00 [1/min]	Werkseinstellung 0.00 [1/min]

p9570	SI Motion Abnahmetestmodus (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9571	SI Motion Abnahmeteststatus (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung -

p9572	SI Motion Referenzposition (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -737280.000 [mm]	Max 737280.000 [mm]	Werkseinstellung 0.000 [mm]

p9572	SI Motion Referenzposition (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -737280.000 [°]	Max 737280.000 [°]	Werkseinstellung 0.000 [°]

p9573	SI Motion Referenzposition übernehmen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
	0	122	0
p9574	SI Motion Sichere Position Skalierung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 100000	Werkseinstellung 1000
p9580	SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 800.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9580	SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 800.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [mm/min]	Max 240000.0000 [mm/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [mm/min]
p9581	SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 600.0000 [1/min]	Max 240000.0000 [1/min]	Werkseinstellung 1500.0000 [1/min]

p9582	SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 10.00 [ms]	Max 99000.00 [ms]	Werkseinstellung 250.00 [ms]
p9583	SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.50 [s]	Max 3600.00 [s]	Werkseinstellung 10.00 [s]
p9585	SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -1	Max 4	Werkseinstellung -1
p9586	SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (CU)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 5.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung 100.00 [ms]
p9587	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 25.00 [ms]
p9587	SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 25.00 [ms]

p9588	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p9588	SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0.00 [%]	Max 1000.00 [%]	Werkseinstellung 10.00 [%]

p9589	SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 4
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

p9589	SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 10.00 [%]	Max 3300.00 [%]	Werkseinstellung 100.00 [%]

r9590[0...3]	SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95)	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9601	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)		
SERVO, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9602	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0
p9610	SI PROFIsafe-Adresse (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max FFFE hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex
p9611	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Control Unit)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 998	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 998
p9620[0...7]	BI: SI Signalquelle für STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

p9621	BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p9622[0...1]	SI SBA-Relais Wartezeiten (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 1000.00 [ms]	Werkseinstellung [0] 100.00 [ms] [1] 65.00 [ms]

p9650	SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p9651	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9652	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [s]	Max 300.00 [s]	Werkseinstellung 0.00 [s]

p9653	SI Safe Stop 1 antriebsautarke Bremsreaktion		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

p9658	SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 30000.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9659	SI Zwangsdynamisierung Timer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 9000.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
r9660	SI Zwangsdynamisierung Restzeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [h]	Max - [h]	Werkseinstellung - [h]
p9697	SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (CU)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 800.00 [ms]	Werkseinstellung 0.00 [ms]
p9700	SI Motion Kopierfunktion		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00D0 hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9700	SI Motion Kopierfunktion		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 0057 hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9701	SI Motion Datenänderung bestätigen		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 00EC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex

p9701	SI Motion Datenänderung bestätigen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95), U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 00EC hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex

p9705	BI: SI Motion Teststop Signalquelle		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mm]

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
SERVO_840 (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [mm]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mm]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mm]

r9708[0...4]	SI Motion Diagnose sichere Position		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2822 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]

r9710[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9711[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 2		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9712	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9713[0...4]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9713[0...4]	CO: SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9714[0...2]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mm/min]	Max - [mm/min]	Werkseinstellung - [mm/min]

r9714[0...2]	CO: SI Motion Diagnose Geschwindigkeit		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9718.23	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 1		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9719.0...31	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9719.0...31	CO/BO: SI Motion Ansteuersignale 2		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min	Max	Werkseinstellung
r9720.0...19	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Steuersignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2855 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9721.0...15	CO/BO: SI Motion Statussignale		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9721.0...15	CO/BO: SI Motion Statussignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9722.0...31	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2855 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
r9722.0...31	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Statussignale		
SERVO (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2840, 2855 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9723.1...17	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale		
SERVO_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9723.0...17	CO/BO: SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9724	SI Motion Kreuzvergleichstakt		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: FloatingPoint32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r9725[0...2]	SI Motion Diagnose STOP F		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p9726	SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 00AC hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9727	SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9728[0...2]	SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9729[0...2]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter		
SERVO_840	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9729[0...2]	SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9730	SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mm/min]	Max - [mm/min]	Werkseinstellung - [mm/min]

r9730	SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9731	SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min - [mm]	Max - [mm]	Werkseinstellung - [mm]
r9731	SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [°]	Max - [°]	Werkseinstellung - [°]
r9732	SI Motion Geschwindigkeitsauflösung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [mm/min]	Max - [mm/min]	Werkseinstellung - [mm/min]
r9732	SI Motion Geschwindigkeitsauflösung		
SERVO (Safety rot), SERVO_840 (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]
r9733[0...2]	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 3_1 Normierung: p2000	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2820, 2861, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9733[0...2]	CO: SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung wirksam		
SERVO (Lin), SERVO_840 (Lin), SERVO_AC (Lin)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [m/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 4_1 Normierung: p2000 Max - [m/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2820, 2861, 3630 Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [m/min]
r9734.0...15	CO/BO: SI Motion Safety Info Channel Zustandswort		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9735[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 3		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9736[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 4		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9737[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 5		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9738[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 6		
SERVO_840	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9739[0...1]	SI Motion Diagnose Ergebnisliste 7		
SERVO_840	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

p9740	SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl MM		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	0000 bin	1010 1100 bin	0000 bin

r9741	SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern MM		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Integer16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: 2822
	P-Gruppe: Safety Integrated	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9744	SI Meldungspufferänderungen Zähler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9745[0...63]	SI Komponentenummer		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned32	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9747[0...63]	SI Meldungscode		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: -	Berechnet: -	Zugriffsstufe: 3
	Datentyp: Unsigned16	Dynamischer Index: -	Funktionsplan: -
	P-Gruppe: Meldungen	Einheitengruppe: -	Einheitenwahl: -
	Nicht bei Motortyp: -	Normierung: -	Expertenliste: 1
	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-

r9748[0...63]	SI Meldungszeit gekommen in Millisekunden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [ms]	Max - [ms]	Werkseinstellung - [ms]

r9749[0...63]	SI Meldungswert		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9750[0...63]	SI Diagnoseattribute		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9752	SI Meldungsfälle Zähler		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r9753[0...63]	SI Meldungswert für Float-Werte		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9754[0...63]	SI Meldungszeit gekommen in Tagen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9755[0...63]	SI Meldungszeit behoben in Millisekunden		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]
r9756[0...63]	SI Meldungszeit behoben in Tagen		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Meldungen Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p9761	SI Passwort Eingabe		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C1, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex
p9762	SI Passwort neu		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex
p9763	SI Passwort Bestätigung		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex
r9765	SI Motion Zwangsdynamisierung Restzeit (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [h]

r9768[0...7]	SI PROFIsafe Steuerworte empfangen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9769[0...7]	SI PROFIsafe Statusworte senden (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9770[0...3]	SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9771	SI Gemeinsame Funktionen (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9772.0...23	CO/BO: SI Status (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9773.0...31	CO/BO: SI Status (Control Unit + Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9774.0...31	CO/BO: SI Status (Gruppe STO)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9776	SI Diagnose		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9780	SI Überwachungstakt (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]

r9781[0...1]	SI Änderungskontrolle Prüfsumme (Control Unit)		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9782[0...1]	SI Änderungskontrolle Zeitstempel (Control Unit)		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [h]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [h]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [h]

p9783	SI Motion Synchronmotor Stromeinprägung geberlos		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR (n/M), VECTOR_AC (n/M)	Änderbar: U, T Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min -50.00 [%]	Max 0.00 [%]	Werkseinstellung -20.00 [%]
r9784[0...1] SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Diagnose Beschleunigung geberlos Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [mm/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mm/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mm/s ²]
r9784[0...1] SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	SI Motion Diagnose Beschleunigung geberlos Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [1/s ²]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [1/s ²]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [1/s ²]
r9785[0...1] SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Diagnose Strombetrag geberlos Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [mA]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: 6_3 Normierung: - Max - [mA]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: p0505 Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mA]
r9786[0...2] SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion Diagnose Plausibilitätswinkel geberlos Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [°]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [°]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [°]
r9787 SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	SI Motion mögliche Fehlertoleranz geberlos Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [mm/min]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [mm/min]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [mm/min]

r9787	SI Motion mögliche Fehlertoleranz geberlos		
SERVO (Safety rot), SERVO_AC (Safety rot), VECTOR (Safety rot), VECTOR_AC (Safety rot)	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [1/min]	Max - [1/min]	Werkseinstellung - [1/min]

r9794[0...19]	SI Kreuzvergleichsliste (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9795	SI Diagnose STOP F (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9798	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9799	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)		
SERVO_840	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9801	SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)		
SERVO, VECTOR	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 bin
p9802	SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0
p9810	SI PROFIsafe-Adresse (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFE hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9811	SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module)		
SERVO, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 998	Werkseinstellung 998
p9821	BI: SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0

p9822[0...1]	SI SBA-Relais Wartezeiten (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 1000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2814 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung [0] 100000.00 [µs] [1] 65000.00 [µs]

p9850	SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 2000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2810 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 500000.00 [µs]

p9851	SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 100000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [µs]

p9852	SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 300000.00 [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [ms]

p9858	SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0.00 [µs]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 30000000.00 [µs]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0.00 [µs]

r9870[0...3]	SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9871	SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9872.0...24	CO/BO: SI Status (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2804 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9880	SI Überwachungstakt (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min - [ms]	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max - [ms]	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung - [ms]
r9881[0...11]	SI Motion Sensor Module Node Identifier Zweiter Kanal		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9890[0...2]	SI Version (Sensor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r9894[0...19]	SI Kreuzvergleichsliste (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r9895	SI Diagnose STOP F (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: 2802 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9897	SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (MM)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [µs]	Max 800000.00 [µs]	Werkseinstellung 0.00 [µs]

r9898	SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9899	SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2800 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r9900	Isttopologie Indizes Anzahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9901[0...n]	Isttopologie		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: r9900 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0

	Min	Max	Werkseinstellung
	-	-	-
p9902	Solltopologie Anzahl der Indizes		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 1	Max 65535	Werkseinstellung 1
p9903[0...n]	Solltopologie		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: p9902 Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0000 hex	Max FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9904	Topologievergleich Unterschiede quittieren		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9905	Gerätespezialisierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p9906	Topologievergleich Vergleichsstufe aller Komponenten		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0

p9907	Topologievergleich Vergleichsstufe der Komponentennummer		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p9908	Topologievergleich Vergleichsstufe einer Komponente		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 99	Werkseinstellung 0

p9909	Topologievergleich Komponententausch		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1

p9910	Zusätzliche Komponenten in Solltopologie übernehmen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 1 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 6	Werkseinstellung 0

p9911[0...3]	Antriebsobjekt einfügen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 4294967295	Werkseinstellung 0
p9912[0...1]	Antriebsobjekt löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(3) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0
p9913[0...2]	Antriebsobjektnummer ändern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(4) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0
p9914[0...2]	Komponentennummer ändern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1 Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0
p9915	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle Master		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 0007 07FF hex	Werkseinstellung 0007 02FF hex

p9916	DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle Slave		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max 0007 07FF hex	Werkseinstellung 0007 02FF hex

p9917[0...1]	Komponente löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(30) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 199	Werkseinstellung 0

p9920[0...99]	Lizenzierung License Key eingeben		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9921	Lizenzierung License Key aktivieren		
CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Integer16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r9925[0...99]	Firmware-Datei fehlerhaft		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9926	Firmware-Prüfung Status		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 2 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p9930[0...8]	Systemlogbuch Aktivierung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p9931[0...129]	Systemlogbuch Modulwahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex
p9932	Systemlogbuch EEPROM speichern		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
r9935.0	BO: POWER ON Verzögerungssignal		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p9941	Solltopologie Eigenschaft aller Komponenten löschen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: C1(1) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Topologie Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 0
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 0

r9975[0...7]	Auslastung System gemessen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9976[0...7]	Auslastung System		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9979	Abtastzeit mit größter Bruttoauslastung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [µs]	Max - [µs]	Werkseinstellung - [µs]

r9980[0...101]	Auslastung Abtastzeiten berechnet		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9981[0...101]	Auslastung Abtastzeiten gemessen		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9982[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9983[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher gemessen (Istlast)		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9984[0...4]	Speicherauslastung Datenspeicher OA		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9986[0...7]	DRIVE-CLiQ Systemauslastung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9987[0...7]	DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

r9988[0...7]	DRIVE-CLiQ DPRAM-Nutzung		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min - [%]	Max - [%]	Werkseinstellung - [%]

p9990	DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: U, T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 65535	Werkseinstellung 0

r9991[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9992[0...4]	Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9993[0...4]	Speicherverbrauch OA-Applikation		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r9999[0...99]	Softwarefehler intern Zusatzdiagnose		
CU_I_840, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p10000	SI Abtastzeit		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 25.00 [ms]	Werkseinstellung 12.00 [ms]

p10001	SI Wartezeit für Teststop an DO		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10001	SI Wartezeit für Teststop an DO 0 ... DO 3		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 2.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10002	SI Diskrepanz Überwachungszeit		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1

	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
p10002	SI Diskrepanz Überwachungszeit		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2850, 2851 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]
p10003	SI Zwangsdynamisierung Timer		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 8760.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
p10003	SI Zwangsdynamisierung Timer		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [h]	Max 8760.00 [h]	Werkseinstellung 8.00 [h]
r10004[0...1]	SI Ist-Prüfsumme TM54F-Parameter		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -
p10005[0...1]	SI Soll-Prüfsumme TM54F-Parameter		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10006	SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10006	SI Quittierung internes Ereignis Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10007	BI: SI Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p10007	BI: SI Zwangsdynamisierung F-DI/F-DO Signalquelle		
TM54F_MA	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 / Binary P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0
p10008	SI Betriebsmodus TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 1	Werkseinstellung 1
p10009	SI SLP Freifahren F-DI		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0

p10009	SI SLP Freifahren F-DI		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 10	Werkseinstellung 0

p10010[0...5]	SI Antriebsobjekte Zuordnung		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847, 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 62	Werkseinstellung 0

p10011[0...5]	SI Antriebsgruppe Zuordnung		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1	Max 4	Werkseinstellung 1

p10012[0...5]	SI Motor Module Node Identifier Wort 1		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10013[0...5]	SI Motor Module Node Identifier Wort 2		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10014[0...5]	SI Motor Module Node Identifier Wort 3		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10017	SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]

p10017	SI Digitaleingänge Entprellzeit		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]

p10020[0...3]	SI Sonderbetriebsart Auswahl		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 1

p10021[0...3]	SI Not-Halt Stopreaktion		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 2	Werkseinstellung 0

p10022	SI STO Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10022[0...3]	SI STO Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10023	SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10023[0...3]	SI SS1 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10024	SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10024[0...3]	SI SS2 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10025	SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10025[0...3]	SI SOS Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10026	SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10026[0...3]	SI SLS Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10027	SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10027[0...3]	SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10028	SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10028[0...3]	SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10030	SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10030[0...3]	SI SDI positiv Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10031	SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10031[0...3]	SI SDI negativ Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10032	SI SLP Anwahl Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10032[0...3]	SI SLP Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10033	SI SLP Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10033[0...3]	SI SLP Auswahl Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10036[0...3]	SI Sonderbetriebsart Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10037[0...3]	SI Zustimmung Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10038[0...3]	SI Not-Halt Eingangsklemme		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 4 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10039	SI Safe State Signalauswahl		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2856 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

p10039[0...3]	SI Safe State Signalauswahl		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2856 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin

p10040	SI F-DI Eingangsmodus		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

p10040	SI F-DI Eingangsmodus		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p10041	SI F-DI Freigabe für Test		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0000 0000 0000 bin

p10042[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0

p10042[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0

p10043[0...5]	SI F-DO 1 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0
p10044[0...5]	SI F-DO 2 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0
p10045[0...5]	SI F-DO 3 Signalquellen		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 783	Werkseinstellung 0
p10046	SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10046	SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10047	SI F-DO Teststop-Modus		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0001 bin	Max 0011 bin	Werkseinstellung 0010 bin

p10047[0...3]	SI F-DO Teststop-Modus		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0001 bin	Max 0011 bin	Werkseinstellung 0010 bin

r10049	SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p10050	SI PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin

r10051.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r10051.0...9	CO/BO: SI Digitaleingänge Status		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2850, 2851 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r10052.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 1)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

r10052.0...3	CO/BO: SI Digitalausgänge Status		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r10053.0...3	CO/BO: SI Digitaleingänge 20 ... 23 Status		
TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r10054	SI TM54F Failsafe-Ereignisse aktiv		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r10055	SI TM54F Kommunikationsstatus antriebsspezifisch		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2846 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
r10056.0	CO/BO: SI Status		
TM54F_MA	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -
p10061	SI Passwort Eingabe TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: T Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0000 hex	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max FFFF FFFF hex	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0000 hex

p10062	SI Passwort neu TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

p10063	SI Passwort Bestätigung TM54F		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2847 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0000 hex	Max FFFF FFFF hex	Werkseinstellung 0000 hex

r10090[0...3]	SI TM54F Version		
TM54F_MA, TM54F_SL	Änderbar: - Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung -

p10101	SI Wartezeit für Teststop an DO		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 4.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10102	SI Diskrepanz Überwachungszeit (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2850, 2851 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 1.00 [ms]	Max 2000.00 [ms]	Werkseinstellung 500.00 [ms]

p10106	SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10109	SI SLP Freifahren F-DI		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 3	Werkseinstellung 0
p10117	SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: FloatingPoint32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0.00 [ms]	Max 100.00 [ms]	Werkseinstellung 1.00 [ms]
p10122	SI STO Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10123	SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10124	SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10125	SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10126	SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10127	SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10128	SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10130	SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10131	SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10132	SI SLP Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0

p10133	SI SLP Positionsbereich Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 255	Werkseinstellung 0
p10139	SI Safe State Signalauswahl (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2856 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 0001 bin
p10140	SI F-DI Eingangsmodus (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10142[0...5]	SI F-DO 0 Signalquellen (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2857 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0	Max 15	Werkseinstellung 0
p10146	SI Test Sensor Rückmeldung		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: 2848 Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min -	Max -	Werkseinstellung 0000 bin
p10147	SI F-DO Teststop-Modus		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: C2(95) Datentyp: Integer16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1
	Min 0001 bin	Max 0011 bin	Werkseinstellung 0010 bin

r10149	SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r10151.0...2	CO/BO: SI Digitaleingänge Status (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r10152.0	CO/BO: SI Digitalausgänge Status (Prozessor 2)		
SERVO_AC, VECTOR_AC	Änderbar: - Datentyp: Unsigned32 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

p60022	PROFIsafe-Telegrammauswahl		
SERVO, SERVO_840, SERVO_AC, VECTOR, VECTOR_AC	Änderbar: T Datentyp: Unsigned16 P-Gruppe: Safety Integrated Nicht bei Motortyp: - Min 0	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max 902	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung 0

r61000[0...239]	PROFINET Name of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

r61001[0...3]	PROFINET IP of Station		
CU_S_AC_PN, CU_S120_DP (PROFINET), CU_S120_PN	Änderbar: - Datentyp: Unsigned8 P-Gruppe: - Nicht bei Motortyp: - Min -	Berechnet: - Dynamischer Index: - Einheitengruppe: - Normierung: - Max -	Zugriffsstufe: 3 Funktionsplan: - Einheitenwahl: - Expertenliste: 1 Werkseinstellung -

Anhang A

A

A.1 Liste der Abkürzungen

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axis	
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Einspeisemodul für Antriebe
AS	Automatisierungssystem	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Amerikanische Code Norm für den Informationsaustausch
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Anwender-Schaltkreis
ASUP	Asynchrones Unterprogramm	
AUTO		Betriebsart "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Hilfsfunktionen
AWL	Anweisungsliste	
BA	Betriebsart	
BAG	Betriebsartengruppe	
BERO	Berührungsloser Endschalter mit rückgekoppelter Oszillation	
BI	Binector Input	
BHG	Bedienhandgerät	
BICO	Binector Connector	Verschaltungstechnik beim Antrieb
BIN	Binary Files	Binärdateien
BIOS	Basic Input Output System	
BKS	Basis-Koordinatensystem	
BO	Binector Output	
BTSS	Bedientafelschnittstelle	
CAD	Computer-Aided Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Compile-Zyklen
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Computerunterstützte numerische Steuerung
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Zentrale Rechneinheit

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Checksummenprüfung
CRT	Cathode Ray Tube	Bildröhre
CSB	Central Service Board	PLC-Baugruppe
CTS	Clear To Send	Meldung der Sendebereitschaft bei seriellen Daten-Schnittstellen
CUTCOR	Cutter Radius Compensation	Werkzeugradiuskorrektur
DB	Datenbaustein	Datenbaustein in der PLC
DBB	Datenbaustein-Byte	Datenbaustein-Byte in der PLC
DBW	Datenbaustein-Wort	Datenbaustein-Wort in der PLC
DBX	Datenbaustein-Bit	Datenbaustein-Bit in der PLC
DDE	Dynamic Data Exchange	Dynamischer Datenaustausch
DIN	Deutsche Industrie Norm	
DIR	Directory	Verzeichnis
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Antriebsobjekt
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Dynamischer Speicherbaustein
DRF	Differential Resolver Function	Differenzial-Drehmelder-Funktion (Handrad)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Probelauf-Vorschub
DSB	Decoding Single Block	Dekodierungseinzelsatz
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Meldung der Betriebsbereitschaft von seriellen Daten-Schnittstellen
DW	Datenwort	
DWORD	Doppelwort (aktuell 32 Bit)	
E	Eingang	
E/A	Ein-/Ausgabe	
ENC	Encoder	Istwertgeber
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Löschbarer, elektronisch programmierbarer Lesespeicher
ePS Network Services		Dienste zur internetgestützten Maschinen-Fernwartung
EQN		Typbezeichnung eines Absolutwertgebers mit 2048 Sinussignalen/Umdrehung
ESR	Erweitertes Stillsetzen und Rückziehen	
ETC	ETC-Taste	Erweiterung der Softkeyleiste im gleichen Menü

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
FB	Funktionsbaustein	
FBS	Flachbildschirm	
FC	Function Call	Funktionsbaustein in der PLC
FEEPROM	Flash-EPROM	Les- und schreibbarer Speicher
FIFO	First In - First Out	Verfahren, wie Daten in einem Speicher abgelegt und wieder abgerufen werden
FIPO	Feininterpolator	
FM	Funktionsmodul	
FM-NC	Funktionsmodul Numerical Control	Numerische Steuerung
FPU	Floating Point Unit	Gleitpunkteinheit
FRA	Frame-Baustein	
FRAME	Datensatz	Koordinatenumrechnung mit den Anteilen Nullpunktverschiebung, Drehung, Skalierung, Spiegelung
FRK	Fräsradiuskorrektur	
FST	Feed Stop	Vorschub Halt
FUP	Funktionsplan (Programmiermethode für PLC)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Broadcast-Telegramm
GEO	Geometrie, z. B. Geometrieachse	
GP	Grundprogramm	
GS	Getriebestufe	
GUD	Global User Data	Globale Anwenderdaten
HD	Hard Disk	Festplatte
HEX	Kurzbezeichnung für hexadezimale Zahl	
HiFu	Hilfsfunktion	
HMI	Human Machine Interface	SINUMERIK-Bedienoberfläche
HSA	Hauptspindeltrieb	
HW	Hardware	
IBN	Inbetriebnahme	
IF	Impulsfreigabe des Antriebsmoduls	
IK (GD)	Implizite Kommunikation (Globale Daten)	
IKA	Interpolative Compensation	Interpolatorische Kompensation
IM	Interface Modul	Anschaltungsbaugruppe
INC	Increment	Schrittmaß
INI	Initializing Data	Initialisierungsdaten
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	

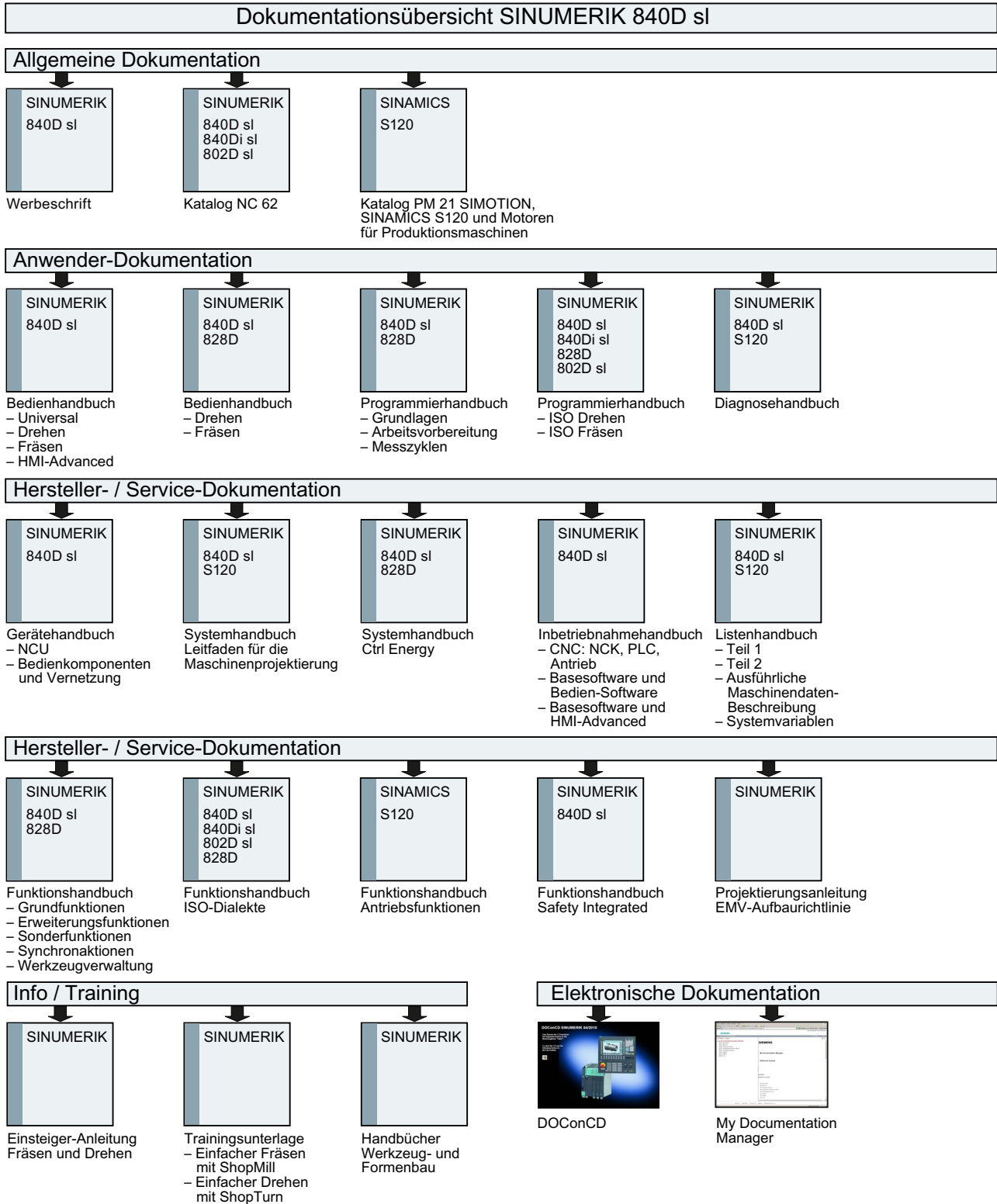
Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
ISO	International Standardization Organisation	Internationale Organisation für Normung
JOG	Betriebsart "Jogging"	
KD	Koordinatendrehung	
KDV	Kreuzweiser Datenvergleich	Kreuzweiser Datenvergleich zwischen NCK und PLC
K_V	Kreisverstärkungsfaktor	Verstärkungsfaktor des Regelkreises
KOP	Kontaktplan	Programmiermethode für PLC
LCD	Liquid Crystal Display	Flüssigkristallanzeige
LED	Light Emitting Diode	Leuchtdiode
LF	Line Feed	
LSB	Least Significant Bit	Niederwertiges Bit
LUD	Local User Data	Anwenderdaten
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Hauptprogramm (OB1, PLC)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Maschinensteuertafel
MD	Maschinendaten	
MDA	Betriebsart "Manual Data Automatic"	Handeingabe
MKS	Maschinen-Koordinatensystem	
MLFB	Maschinenlesbare Fabrikatebezeichnung	
MMC	Man Machine Communication	Synonym zu HMI
MPF	Main Program File	Hauptprogramm (NC-Teileprogramm)
MPI	Multi Point Interface	Mehrpunktfähige Schnittstelle
MSTT	Maschinensteuertafel	
NC	Numerical Control	Numerische Steuerung
NCK	Numerical Control Kernel	Zentraleinheit der Numerischen Steuerung
NCU	Numerical Control Unit	Hardware Einheit des NCK
NV	Nullpunktverschiebung	
NX	Numerical Extension	Achserweiterungsbaugruppe
OB	Organisationsbaustein in der PLC	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Bedieneinrichtung
OPI	Operation Panel Interface	Bedientafel-Anschaltung

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
OSI	Open Systems Interconnection	Normung für Rechnerkommunikation
OPT	Options	Optionen
PAA	Prozessabbild der Ausgänge	
PAE	Prozessabbild der Eingänge	
P-Bus	Peripheriebus	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Speichersteckkarten Normierung
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Programm Instanz	
PG	Programmiergerät	
PLC	Programmable Logic Control	Speicherprogrammierbare Steuerung
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Programmorganisationseinheit	Einheit im PLC-Anwenderprogramm
PPU	Panel Processing Unit	Steuerung auf Panel-Basis
PTP	Point to Point	Punkt zu Punkt
PZD	Prozessdaten für Antriebe	
QEC	Quadrant Error Compensation	Quadrantenfehler-Kompensation
QFK	Quadrantenfehler Kompensation	
RAM	Random Access Memory	Programmspeicher, der gelesen und beschrieben werden kann
REF POINT		Funktion "Referenzpunkt fahren" in der Betriebsart JOG
REPOS		Funktion "Repositionieren" in der Betriebsart JOG
RPA	R-Parameter Active	Speicherbereich in NCK für R-Parameternummern
RPY	Roll Pitch Yaw	Drehungsart eines Koordinatensystems
RTC	Real Time Clock	Echtzeituhr
RTS	Request To Send	Sendeteil einschalten, Steuersignal von seriellen Daten-Schnittstellen
SBL	Single Block	Einzelsatz
SBR	Subroutine	Unterprogramm (PLC)
SD	Setting-Datum	
SDB	System-Datenbaustein	
SEA	Setting Data Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Setting-Daten
SERUPRO	Search-Run by Program Test	Suchlauf via Programmtest
SFC	System Function Call	
SGE	Sicherheitsgerichteter Eingang	

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
SGA	Sicherheitsgerichteter Ausgang	
SH	Sicherer Halt	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Satz ausblenden
SLM	Smart Line Module	
SM	Schrittmotor	
SPF	Subprogram file	Unterprogramm (NC)
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung	
SRAM	Static Random Access Memory	Statischer Speicherbaustein
SRK	Schneidenradiuskorrektur	
SSFK	Spindelsteigungsfehlerkompensation	
SSI	Serial Synchron Interface	Serielle synchrone Schnittstelle
STW	Steuerwort	
SUG	Scheibenumfangsgeschwindigkeit	
SW	Software	
SYF	System Files	Systemdateien
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Synchronaktion
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	Kennung für Maschinendaten
TCP	Tool Center Point	Werkzeugspitze
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Aktive	Kennung für Maschinendaten
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Werkzeugkorrektur
TOA	Tool Offset Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Werkzeugkorrekturen
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Koordinatenumrechnung an Drehmaschinen für Fräsbearbeitung
TTL	Transistor-Transistor-Logik	Schnittstellentyp
UFR	User Frame	Nullpunktverschiebung
UP	Unterprogramm	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Unterbrechungsfreie Stromversorgung	
VDI		Interne Kommunikationsschnittstelle zwischen NCK und PLC
VSA	Vorschubantrieb	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	

Abkürzung	Ableitung der Abkürzung	Bedeutung
WAB		Funktion weiches An- und Abfahren
WKS	Werkstück-Koordinatensystem	
WKZ	Werkzeug	
WLK	Werkzeuglängenkorrektur	
WPD	Work Piece Directory	Werkstückverzeichnis
WZ	Werkzeug	
WZV	Werkzeugverwaltung	
WZW	Werkzeugwechsel	
ZOA	Zero Offset Active	Kennzeichnung (Dateityp) für Nullpunktverschiebungsdaten
ZSW	Zustandswort (des Antriebs)	

A.2 Dokumentationsübersicht



Index

p2900, 745
p2901, 745
p2930, 745, 746
r2902, 745

Symbols

CO

Festwert 1, 745
Festwert 2, 745
Festwerte, 745

A

AA_OFF_LIMIT
MD 43350, 223
AA_OFF_MODE
MD 36750, 192
Ablösedrehzahl innerer $\cos \phi = 1$
p1621, 578
ABS_INC_RATIO
MD 30260, 166
ABSBLOCK_ENABLE
MD 42750, 219
ABSBLOCK_FUNCTION_MASK
MD 27100, 155
Abschluss Schnellinbetriebnahme
p3900, 817, 818
Absolutwertgeber linear Messschritte
r0469, 381, 382
Absolutwertgeber linear Messschritte Auflösung
p0422, 371
Absolutwertgeber rotatorisch Multiturn-Auflösung
p0421, 370
Absolutwertgeber rotatorisch Singleturn-Auflösung
p0423, 371
Abtastzeit für Drehzahlermittlung
p0115, 312
Abtastzeit für Zusatzfunktionen
p0115, 312, 313
Abtastzeit mit größter Bruttoauslastung
r9979, 1114
Abtastzeiten
r7901, 985
Abtastzeiten für interne Regelkreise
p0115, 312, 314

Abtastzeiten Voreinstellung p0115
p0112, 311
AC_FILTER_TIME
MD 32920, 180
ACCEL_ORI
MD 21170, 114
ACCEL_REDUCTION_FACTOR
MD 35230, 187
ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT
MD 35220, 186
ACCEL_REDUCTION_TYPE
MD 35242, 187
ACCEL_TYPE_DRIVE
MD 35240, 187
ACCESS_ACTIVATE_CTRL_E
MD 51071, 233
ACCESS_CAL_TOOL_PROBE
MD 51070, 233
ACCESS_CLEAR_RPA
MD 51046, 231
ACCESS_EDIT_CTRL_E
MD 51072, 234
ACCESS_EXEC_CMA
MD 11161, 48
ACCESS_EXEC_CST
MD 11160, 48
ACCESS_EXEC_CUS
MD 11162, 48
ACCESS_HMI_EXIT
MD 9110, 25
ACCESS_READ_GUD_LUD
MD 51047, 231
ACCESS_READ_TM
MD 51211, 235
ACCESS_READ_TM_ALL_PARAM
MD 51198, 234
ACCESS_RESET_SERV_PLANNER
MD 51235, 237
ACCESS_SET_ACT_VALUE
MD 51063, 233
ACCESS_SET_SOFTKEY_ACCESS
MD 51073, 234
ACCESS_SHOW_SBL2
MD 51044, 230
ACCESS_TEACH_IN
MD 51045, 231
ACCESS_TM_MAGAZINE_POS
MD 51225, 237

ACCESS_TM_TOOL_CREATE
MD 51216, 236

ACCESS_TM_TOOL_DELETE
MD 51217, 236

ACCESS_TM_TOOL_LOAD
MD 51218, 236

ACCESS_TM_TOOL_MEASURE
MD 51222, 236

ACCESS_TM_TOOL_MOVE
MD 51220, 236

ACCESS_TM_TOOL_REACTIVATE
MD 51221, 236

ACCESS_TM_TOOL_UNLOAD
MD 51219, 236

ACCESS_TM_TOOLEdge_CREATE
MD 51223, 237

ACCESS_TM_TOOLEdge_DELETE
MD 51224, 237

ACCESS_WRITE_BASEFRAME
MD 51053, 231

ACCESS_WRITE_CMA
MD 11166, 49

ACCESS_WRITE_CST
MD 11165, 48

ACCESS_WRITE_CUS
MD 11167, 49

ACCESS_WRITE_CYCFRAME
MD 51054, 232

ACCESS_WRITE_EXTFRAME
MD 51055, 232

ACCESS_WRITE_FINE
MD 51062, 232

ACCESS_WRITE_GUD_LUD
MD 51048, 231

ACCESS_WRITE_MACCESS
MD 11171, 49

ACCESS_WRITE_PARTFRAME
MD 51056, 232

ACCESS_WRITE_PRG_COND
MD 51049, 231

ACCESS_WRITE_PROGLIST
MD 51064, 233

ACCESS_WRITE_PROGRAM
MD 51050, 231

ACCESS_WRITE_RPA
MD 51051, 231

ACCESS_WRITE_SACCESS
MD 11170, 49

ACCESS_WRITE_SEA
MD 51052, 231

ACCESS_WRITE_SETFRAME
MD 51057, 232

ACCESS_WRITE_TM_ADAPT
MD 51208, 235

ACCESS_WRITE_TM_ALL_PARAM
MD 51215, 236

ACCESS_WRITE_TM_ASSDNO
MD 51206, 235

ACCESS_WRITE_TM_EC
MD 51204, 234

ACCESS_WRITE_TM_GEO
MD 51200, 234

ACCESS_WRITE_TM_GRIND
MD 51199, 234

ACCESS_WRITE_TM_NAME
MD 51209, 235

ACCESS_WRITE_TM_SC
MD 51203, 234

ACCESS_WRITE_TM_SUPVIS
MD 51205, 235

ACCESS_WRITE_TM_TYPE
MD 51210, 235

ACCESS_WRITE_TM_WEAR
MD 51201, 234

ACCESS_WRITE_TM_WEAR_DELTA
MD 51202, 234

ACCESS_WRITE_TM_WGROUP
MD 51207, 235

ACCESS_WRITE_TOOLFRAME
MD 51058, 232

ACCESS_WRITE_TRAFRAME
MD 51059, 232

ACCESS_WRITE_UACCESS
MD 11172, 49

ACCESS_WRITE_USERFRAME
MD 51060, 232

ACCESS_WRITE_WPFRAME
MD 51061, 232

ACT_POS_ABS
MD 30250, 166

ACT_VALUE_SPIND_MODE
MD 51023, 228

ADAPT_PATH_DYNAMIC
MD 20465, 105

Adaptionsfaktor oben
p1459, 537

Adaptionsfaktor unten
p1458, 537

ADD_MOVE_ACCEL_RESERVE
MD 20610, 107

ADISPOSA_VALUE
MD 43610, 224

ADJUST_NUM_AXIS_BIG_FONT
MD 52011, 240

- ALARM_CLR_NCSTART_W_CANCEL
MD 11414, 53
- ALARM_PAR_DISPLAY_TEXT
MD 11413, 53
- ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY
MD 11412, 53
- ALARM_ROTATION_CYCLE
MD 9056, 24
- Alle Parameter speichern
p0977, 452
- Alle Parameter zurücksetzen und laden
p0976, 452
- ALLOW_GO_IN_G96
MD 20750, 109
- Analogsensor Bereichsgrenze Schwelle
p4676, 883
- Analogsensor Eingang
p4671, 882
- Analogsensor Kanal A Spannung bei Istwert Null
p4672, 882
- Analogsensor Kanal A Spannung pro Geberperiode
p4673, 882
- Analogsensor Kanal B Spannung bei Istwert Null
p4674, 882
- Analogsensor Kanal B Spannung pro Geberperiode
p4675, 882
- Analogsensor Konfiguration
p4670, 881
- Analogsensor LVDT Konfiguration
p4677, 883
- Analogsensor LVDT Phase
p4679, 883
- Analogsensor LVDT Übersetzungsverhältnis
p4678, 883
- Ankerkurzschluss extern Schützzrückmeldung
Überwachungszeit
p1236, 498
- Ankerkurzschluss extern Wartezeit beim Öffnen
p1237, 499
- Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Konfiguration
p1231, 497
- Antrieb Betriebsanzeige
r0002, 274
- Antrieb Filtertyp motorseitig
p0230, 333
- Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 278
- Antrieb Parameter zurücksetzen
p0970, 449
- Antriebsdatensatz DDS kopieren
p0819, 427
- Antriebsdatensätze (DDS) Anzahl
p0180, 325
- Antriebsgerät Reset
p0972, 451
- Antriebsgerät Zustandswort
r3974, 819
- Antriebsobjekt aktiv/inaktiv
r0106, 308
- Antriebsobjekt aktivieren/deaktivieren
p0105, 307
- Antriebsobjekt betriebsfähig/nicht betriebsfähig
r7850, 982
- Antriebsobjekt einfügen
p9911, 1111
- Antriebsobjekt Identifikation
r0975, 451
- Antriebsobjekt löschen
p9912, 1111
- Antriebsobjekt Parameter speichern
p0971, 451
- Antriebsobjekte Anzahl
r0102, 306
- Antriebsobjekte Funktionsmodul
p0108, 309
r0108, 308, 309, 310
- Antriebsobjekte Name
p0199, 327
- Antriebsobjekte Nummern
p0101, 306
- Antriebsobjekte Priorität
p7900, 985
- Antriebsobjekte Typ
p0107, 308
r0107, 308
- Antriebsobjektnummer ändern
p9913, 1111
- Antriebsobjekttakt empfohlen
r0116, 314
- Anzahl BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
r9490, 1052
- Anzahl Indizes für r7853
p7852, 982
- Anzahl zu identifizierender Phasen
p1911, 612
- Anzahl zu sichernder Parameter
r9409, 1049
- Anzeigewerte Glättungszeitkonstante
p0045, 289
- AOP LOCAL/REMOTE
p8550, 991
- APC Beschleunigungssensor Hochpass Zeitkonstante
p3751, 799

- APC Drehzahlgrenze
p3778, 802
- APC Drehzahlgrenze Überwachungszeit
p3779, 803
- APC Drehzahlistwert Glättungszeit Geber 2
p3708, 795
- APC Drehzahlistwert Glättungszeit Geber 3
p3709, 795
- APC Filter 1.1 Nenner-Dämpfung
p3712, 796
- APC Filter 1.1 Nenner-Eigenfrequenz
p3711, 795
- APC Filter 1.1 Zähler-Dämpfung
p3714, 796
- APC Filter 1.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3713, 796
- APC Filter 2.1 Nenner-Dämpfung
p3722, 796
- APC Filter 2.1 Nenner-Eigenfrequenz
p3721, 796
- APC Filter 2.1 Zähler-Dämpfung
p3724, 797
- APC Filter 2.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3723, 796
- APC Filter 2.2 Nenner-Dämpfung
p3727, 797
- APC Filter 2.2 Nenner-Eigenfrequenz
p3726, 797
- APC Filter 2.2 Zähler-Dämpfung
p3729, 797
- APC Filter 2.2 Zähler-Eigenfrequenz
p3728, 797
- APC Filter 3.1 Nenner-Dämpfung
p3732, 798
- APC Filter 3.1 Nenner-Eigenfrequenz
p3731, 797
- APC Filter 3.1 Zähler-Dämpfung
p3734, 798
- APC Filter 3.1 Zähler-Eigenfrequenz
p3733, 798
- APC Filter 3.2 Nenner-Dämpfung
p3737, 798
- APC Filter 3.2 Nenner-Eigenfrequenz
p3736, 798
- APC Filter 3.2 Zähler-Dämpfung
p3739, 799
- APC Filter 3.2 Zähler-Eigenfrequenz
p3738, 798
- APC Filter Aktivierung
p3704, 794
- APC Filter Typ
p3705, 794
- APC Filterzweig 2 Anzeigewerte
r3772, 801
- APC Filterzweig 3 Anzeigewerte
r3773, 801, 802
- APC Geberauswahl
p3701, 794
- APC Geschwindigkeitsgrenze
p3778, 802
- APC Geschwindigkeitsgrenze Überwachungszeit
p3779, 802
- APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 2
p3708, 795
- APC Geschwindigkeitswert Glättungszeit Geber 3
p3709, 795
- APC Konfiguration
p3700, 794
- APC Lastdrehzahl/Motordrehzahl Gewichtung
p3702, 794
- APC Lastdrehzahlregler 1 P-Verstärkung
p3760, 799
- APC Lastdrehzahlregler 1 Vorhaltezeit
p3761, 800
- APC Lastdrehzahlregler 2 P-Verstärkung
p3765, 800
- APC Lastdrehzahlregler 2 Vorhaltezeit
p3766, 800
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 P-Verstärkung
p3760, 799
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 1 Vorhaltezeit
p3761, 799
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 P-Verstärkung
p3765, 800
- APC Lastgeschwindigkeitsregler 2 Vorhaltezeit
p3766, 800
- APC Unterabtastung Filter 2.x
p3706, 794
- APC Unterabtastung Filter 3.x
p3707, 795
- Applikationsspezifische Sicht
p0103, 306
r0103, 306
- APPROACH_FEED
MD 42120, 213
- ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP
MD 10010, 26
- ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE
MD 43300, 223
- ASUP_EDIT_PROTECTION_LEVEL
MD 11612, 55
- ASUP_EDITABLE
MD 11610, 55

- ASUP_START_MASK
MD 11602, 55
- ASUP_START_PRIO_LEVEL
MD 11604, 55
- AUS3 AnfangsVERRUNDUNGSZEIT
p1136, 481
- AUS3 EndVERRUNDUNGSZEIT
p1137, 481
- AUS3 RÜCKLAUFZEIT
p1135, 480, 481
- AusblendDrehzahl 1
p1091, 474
- AusblendDrehzahl 2
p1092, 474
- AusblendDrehzahl 3
p1093, 475
- AusblendDrehzahl 4
p1094, 475
- AusblendDrehzahl Bandbreite
p1101, 475
- Ausblendgeschwindigkeit 1
p1091, 474
- Ausblendgeschwindigkeit 2
p1092, 474
- Ausblendgeschwindigkeit 3
p1093, 474
- Ausblendgeschwindigkeit 4
p1094, 475
- Ausblendgeschwindigkeit Bandbreite
p1101, 475
- Ausgangsfrequenz geglättet
r0024, 283
- Ausgangsphasenfolge umkehren
p1820, 606
- Ausgangsspannung maximal
r0071, 297
- Auslastung Abtastzeiten berechnet
r9980, 1114
- Auslastung Abtastzeiten gemessen
r9981, 1115
- Auslastung System
r9976, 1114
- Auslastung System gemessen
r9975, 1114
- Ausschaltverzögerung n_ist = n_soll
p2166, 669
- Ausschaltverzögerung n_ist_Motormodell = n_ist_extern
p3238, 761
- Ausschaltverzögerung v_ist = v_soll
p2166, 669
- Aussteuergrad geglättet
r0028, 285
- Aussteuergrad maximal
p1803, 603
- Aussteuergradregler Begrenzung Ausgangsspannung
p5432, 929
- Aussteuergradregler Dynamik
p5431, 928
- Aussteuergradregler Sollwert
p5430, 928
- Auswahl Antriebsobjekte Typ
p0097, 305
- Auswahl Stör-/Warncode für Trigger
p2128, 662
- AUTO_GET_TYPE
MD 30552, 168
- AUTO_IPTR_LOCK
MD 22680, 123
- AUTOMATIC_MEM_RECONFIG_FILE
MD 18224, 77
- Automatische Berechnung Motor-/Regelungsparameter
p0340, 355
- Automatische Berechnung Regelungsparameter
p0340, 354
- Automatische Bezugswertberechnung sperren
p0573, 397
- AUXFU_ASSIGN_EXTENSION
MD 22020, 119
- AUXFU_ASSIGN_GROUP
MD 22000, 118
- AUXFU_ASSIGN_SIM_TIME
MD 22037, 119
- AUXFU_ASSIGN_SPEC
MD 22035, 119
- AUXFU_ASSIGN_TYPE
MD 22010, 118
- AUXFU_ASSIGN_VALUE
MD 22030, 119
- AUXFU_ASSOC_M0_VALUE
MD 22254, 121
- AUXFU_ASSOC_M1_VALUE
MD 22256, 121
- AUXFU_D_SYNC_TYPE
MD 22250, 121
- AUXFU_DL_SYNC_TYPE
MD 22252, 121
- AUXFU_F_SYNC_TYPE
MD 22240, 121
- AUXFU_GROUP_SPEC
MD 11110, 48
- AUXFU_H_SYNC_TYPE
MD 22230, 121
- AUXFU_H_TYPE_INT
MD 22110, 120

AUXFU_M_SYNC_TYPE
MD 22200, 120

AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN
MD 11100, 48

AUXFU_PREDEF_EXTENSION
MD 22060, 119

AUXFU_PREDEF_GROUP
MD 22040, 119

AUXFU_PREDEF_SIM_TIME
MD 22090, 120

AUXFU_PREDEF_SPEC
MD 22080, 120

AUXFU_PREDEF_TYPE
MD 22050, 119

AUXFU_PREDEF_VALUE
MD 22070, 120

AUXFU_QUICK_BLOCKCHANGE
MD 22100, 120

AUXFU_S_SYNC_TYPE
MD 22210, 120

AUXFU_T_SYNC_TYPE
MD 22220, 120

AX_EMERGENCY_STOP_TIME
MD 36610, 191

AX_ESR_DELAY_TIME1
MD 37510, 206

AX_ESR_DELAY_TIME2
MD 37511, 206

AX_INERTIA
MD 32650, 178

AX_JERK_DAMP
MD 32414, 174

AX_JERK_ENABLE
MD 32400, 174

AX_JERK_FREQ
MD 32412, 174

AX_JERK_MODE
MD 32402, 174

AX_JERK_TIME
MD 32410, 174

AX_JERK_VELO
MD 32437, 176

AX_JERK_VEL1
MD 32438, 176

AX_MASS
MD 32652, 178

AX_MOTION_DIR
MD 32100, 172

AX_VELO_LIMIT
MD 36200, 190

AXCHANGE_MASK
MD 10722, 44

AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN
MD 30550, 168

AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU
MD 30554, 168

AXCONF_CHANAX_DEFAULT_NAME
MD 20082, 93

AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
MD 20080, 93

AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
MD 20050, 93

AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
MD 20060, 93

AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
MD 10002, 26

AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
MD 10000, 26

AXCONF_MACHAX_USED
MD 20070, 93

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1
MD 12701, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB10
MD 12710, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB11
MD 12711, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB12
MD 12712, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB13
MD 12713, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB14
MD 12714, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB15
MD 12715, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB16
MD 12716, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB2
MD 12702, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB3
MD 12703, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB4
MD 12704, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB5
MD 12705, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB6
MD 12706, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB7
MD 12707, 59

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB8
MD 12708, 60

AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB9
MD 12709, 60

AXCT_FUNCTION_MASK
MD 12760, 61

- AXCT_NAME_TAB
 MD 12750, 61
 AXCT_SWWIDTH
 MD 41700, 212
 AXES_SCALE_ENABLE
 MD 22914, 125
 AXES_SHOW_GEO_FIRST
 MD 51026, 228
 AXIS_DIAGNOSIS
 MD 36690, 191
 AXIS_FUNCTION_MASK
 MD 19310, 90
 AXIS_LANG_SUB_MASK
 MD 30465, 167
 AXIS_MCS_POSITION
 MD 53220, 245
 AXIS_USAGE
 MD 52206, 240
 AXIS_USAGE_ATTRIB
 MD 52207, 240
 AXIS_VAR_SERVER_SENSITIVE
 MD 11398, 53
- B**
- BACKLASH
 MD 32450, 176
 BACKLASH_DYN
 MD 32456, 176
 BACKLASH_DYN_MAX_VELO
 MD 32457, 176
 BACKLASH_FACTOR
 MD 32452, 176
 BAG_MASK
 MD 11600, 55
 BASE_FUNCTION_MASK
 MD 30460, 167
 Basisabtastzeit Auswahl
 r0111, 311
 Basisabtastzeiten
 r0110, 310
 Befehlsdatensatz CDS kopieren
 p0809, 426
 Befehlsdatensätze (CDS) Anzahl
 p0170, 324, 325
 BERO_DELAY_TIME_MINUS
 MD 31123, 171
 BERO_DELAY_TIME_PLUS
 MD 31122, 170
 Beschleunigung bei Drehmomentregelung Skalierung
 p1499, 549
 Beschleunigungsdrehmoment Glättungszeitkonstante
 p1517, 553
 Beschleunigungskraft Glättungszeitkonstante
 p1517, 553
 Beschleunigungsvorsteuerung Skalierung
 p1496, 548
 Beschleunigungszusatzmoment (SLVC)
 p1611, 576
 Bewegende Messung Auswahl
 p1960, 620
 Bewegende Messung Hoch-/Rücklaufzeit
 p1958, 619
 Bewegende Messung Konfiguration
 p1959, 619
 Bezugsbeschleunigung
 p2007, 630
 Bezugsdrehmoment
 p2003, 629
 Bezugsdrehzahl Bezugsfrequenz
 p2000, 627, 628
 Bezugsfrequenz
 p2000, 627
 Bezugsgeschwindigkeit Bezugsfrequenz
 p2000, 627, 628
 Bezugskraft
 p2003, 629
 Bezugsleistung
 r2004, 629
 Bezugsspannung
 p2001, 628
 Bezugsstrom
 p2002, 628
 Bezugstemperatur
 p2006, 629
 Bezugswertänderung Parameter mit fehlgeschlagener
 Berechnung
 r9450, 1049
 Bezugswinkel
 p2005, 629
- BI**
1. Quittieren Störungen
 p2103, 654, 655
 2. Quittieren Störungen
 p2104, 655
 3. Quittieren Störungen
 p2105, 655, 656
- Ankerkurzschluss extern Schützrückmeldung
 p1235, 498
 Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung Aktivierung
 p1230, 497
 Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 0

- p0820, 427
- Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 1
 - p0821, 427
- Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 2
 - p0822, 427
- Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 3
 - p0823, 428
- Antriebsdatensatz-Anwahl DDS Bit 4
 - p0824, 428
- Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0
 - p0810, 427
- Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 1
 - p0811, 427
- Betrieb freigeben/Betrieb sperren
 - p0852, 432
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1
 - p2080, 647
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2
 - p2081, 647
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3
 - p2082, 647
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4
 - p2083, 648
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5
 - p2084, 648
- Braking Module Intern sperren
 - p3680, 792
- Braking Module Intern Zk-Schnellentladung aktivieren
 - p3681, 792
- Braking Module Störung
 - p3866, 815
- Braking Module Vorwarnung I*t-Abschaltung
 - p3865, 815
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung aktivieren
 - p3863, 815
- Bypass Rückmeldung Synchronisation abgeschlossen
 - p1268, 504
- Bypass Schalter Rückmeldung
 - p1269, 504
- Bypass Steuerbefehl
 - p1266, 503
- CAN Statuswort Bit 14
 - p8786, 1005
- CAN Statuswort Bit 15
 - p8787, 1005
- CAN Statuswort Bit 8
 - p8785, 1005
- CU Analogeingang Freigabe Signalquelle
 - p0769, 421
- CU Analogeingang Signalquelle für invertieren
 - p0767, 420
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 10
 - p0740, 416
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 11
 - p0741, 416
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 12
 - p0742, 416
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 13
 - p0743, 417
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 14
 - p0744, 417
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 15
 - p0745, 417
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 8
 - p0738, 415
- CU Signalquelle für Klemme DI/DO 9
 - p0739, 415
- CU Signalquelle für Klemme DO 16
 - p0746, 417
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 10
 - p0740, 416
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 11
 - p0741, 416
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 8
 - p0738, 415
- CX Signalquelle für Klemme DI/DO 9
 - p0739, 415
- Datentransfer bitweise 0 senden
 - p8500, 986
- Datentransfer bitweise 1 senden
 - p8501, 987
- Drehmomentgrenze variabel/fest Signalquelle
 - p1551, 567
- Drehzahl-/Drehmomentregelung umschalten
 - p1501, 550
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 0
 - p1020, 460
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 1
 - p1021, 460
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 2
 - p1022, 461
- Drehzahlfestsollwert-Auswahl Bit 3
 - p1023, 461
- Drehzahlregler freigeben
 - p0856, 433
- Drehzahlregler Integrator anhalten
 - p1476, 543
- Drehzahlregler Integratorwert setzen
 - p1477, 544
- Dynamische Netzstützung Aktivierung

- p5501, 939
 EIN/AUS (AUS1)
 p0840, 431
 Eingangssignal bitweise 0
 p8500, 986
 Eingangssignal bitweise 1
 p8501, 986
 Einspeisung Betrieb
 p0864, 435
 Einspeisung Generatorischen Betrieb sperren
 p3533, 778
 Einspeisung Motorischen Betrieb sperren
 p3532, 777
 EPOS Einfachpositionierer Freigabe
 p2656, 733
 EPOS Externer Satzwechsel (0 -> 1)
 p2633, 728
 EPOS Festanschlag außerhalb
 Überwachungsfenster
 p2638, 729
 EPOS Festanschlag erreicht
 p2637, 729
 EPOS Justagewert gültig Rückmeldung
 p2662, 734
 EPOS Klemmen aktiv Rückmeldung
 p2663, 734
 EPOS Kraftgrenze erreicht
 p2639, 729
 EPOS Lageistwert gültig Rückmeldung
 p2658, 733
 EPOS Messwert gültig Rückmeldung
 p2661, 734
 EPOS Modulokorrektur Aktivierung
 p2577, 717
 EPOS Momentengrenze erreicht
 p2639, 730
 EPOS Nachführbetrieb Anwahl
 p2655, 733
 EPOS Referenzieren aktiv Rückmeldung
 p2659, 734
 EPOS Referenzieren Start
 p2595, 721
 EPOS Referenziertyp Anwahl
 p2597, 721
 EPOS Referenzpunkt setzen
 p2596, 721
 EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken
 p2612, 724
 EPOS Referenzpunktfahrt Startrichtung
 p2604, 723
 EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Minus
 p2613, 724
 EPOS Referenzpunktfahrt Umkehrnocken Plus
 p2614, 725
 EPOS Ruckbegrenzung Aktivierung
 p2575, 717
 EPOS Software-Endschalter Aktivierung
 p2582, 718
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Anwahl
 p2647, 731
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Einrichten Anwahl
 p2653, 732
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Positioniertyp
 p2648, 731
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Richtungsanwahl
 negativ
 p2652, 732
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Richtungsanwahl
 positiv
 p2651, 732
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI
 Sollwertübernahme Flanke
 p2650, 732
 EPOS Sollwertdirektivorgabe/MDI Übernahmear
 Anwahl
 p2649, 732
 EPOS STOP-Nocken Aktivierung
 p2568, 716
 EPOS STOP-Nocken Minus
 p2569, 716
 EPOS STOP-Nocken Plus
 p2570, 716
 EPOS Tippen 1 Signalquelle
 p2589, 720
 EPOS Tippen 2 Signalquelle
 p2590, 720
 EPOS Tippen inkrementell
 p2591, 720
 EPOS Verfahrtauftrag aktivieren (0 -> 1)
 p2631, 728
 EPOS Verfahrtauftrag verwerfen (0-Signal)
 p2641, 730
 EPOS Verfahrstsatz Anwahl Bit 0
 p2625, 727
 EPOS Verfahrstsatz Anwahl Bit 1
 p2626, 727
 EPOS Verfahrstsatz Anwahl Bit 2
 p2627, 727
 EPOS Verfahrstsatz Anwahl Bit 3
 p2628, 727
 EPOS Verfahrstsatz Anwahl Bit 4
 p2629, 728
 EPOS Verfahrstsatz Anwahl Bit 5

- p2630, 728
- EPOS Zwischenhalt (0-Signal)
 - p2640, 730
- Erregung Rückmeldungen Signalquelle
 - p1645, 582
- ESR Reaktion freigeben
 - p0889, 437
- ESR Trigger
 - p0890, 437
- Externe Störung 1
 - p2106, 656
- Externe Störung 2
 - p2107, 656, 657
- Externe Störung 3
 - p2108, 657
- Externe Störung 3 Freigabe
 - p3111, 756
- Externe Störung 3 Freigabe negiert
 - p3112, 756, 757
- Externe Warnung 1
 - p2112, 658
- Externe Warnung 2
 - p2116, 659
- Externe Warnung 3
 - p2117, 659, 660
- Fahren auf Festanschlag Aktivierung
 - p1545, 566
- Fangen Freigabe Signalquelle
 - p1201, 490
- Führung durch PLC/Keine Führung durch PLC
 - p0854, 433
- Funktionsgenerator Steuerung
 - p4819, 905
- Geschwindigkeits-/Kraftregelung umschalten
 - p1501, 550
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 0
 - p1020, 460
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 1
 - p1021, 460
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 2
 - p1022, 460
- Geschwindigkeitsfestsollwert-Auswahl Bit 3
 - p1023, 461
- Geschwindigkeitsregler freigeben
 - p0856, 434
- Geschwindigkeitsregler Integrator anhalten
 - p1476, 544
- Geschwindigkeitsregler Integratorwert setzen
 - p1477, 544
- Haltebremse unbedingt öffnen
 - p0855, 433
- Haltebremse unbedingt schließen
 - p0858, 434
- Hochlaufgeber aktiv
 - p2148, 665
- Hochlaufgeber fortsetzen/Hochlaufgeber einfrieren
 - p1141, 482
- Hochlaufgeber freigeben/Hochlaufgeber sperren
 - p1140, 482
- Hochlaufgeber Setzwert übernehmen
 - p1143, 483
- Hochlaufgeber überbrücken
 - p1122, 479
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 1
 - p8880, 1020
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 2
 - p8881, 1020
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 3
 - p8882, 1020
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 4
 - p8883, 1021
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort 5
 - p8884, 1021
- Inselnetz Synchronisierung Signalquellen
 - p5583, 949
- Kaskadenregelung Steuerwort
 - p2369, 696
- Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2)
 - p0844, 431
- Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 1
 - p0844, 431
- Kein Austrudeln/Austrudeln (AUS2) Signalquelle 2
 - p0845, 431
- Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3)
 - p0848, 432
- Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 1
 - p0848, 432
- Kein Schnellhalt/Schnellhalt (AUS3) Signalquelle 2
 - p0849, 432
- Kraftgrenze variabel/fest Signalquelle
 - p1551, 568
- Langstator Signalquelle 1 Geber entparken
 - p3876, 817
- Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel (p3872) setzen
 - p3871, 816
- Langstator Signalquelle Umschalten auf Regelung mit Geber
 - p3873, 816
- Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren
 - p0895, 438
- LR Freigabe 1
 - p2549, 710
- LR Freigabe 2

- p2550, 710
- LR Lageistwert setzen Aktivierung
p2514, 700
- LR Lageistwertaufbereitung Korrektur negativ akt
(Flanke)
p2730, 744
- LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert aktivieren
(Flanke)
p2512, 699
- LR Meldung Fahren auf Festanschlag aktiv
p2552, 710
- LR Meldung Festanschlag erreicht
p2553, 711
- LR Meldung Sollwert steht
p2551, 710
- LR Meldung Verfahrbefehl aktiv
p2554, 711
- LR Messtasterauswertung aktivieren
p2509, 698
- LR Messtasterauswertung Auswahl
p2510, 699
- LR Messtasterauswertung Flanke
p2511, 699
- LR Referenzmarkensuche aktivieren
p2508, 698
- Motor Blockierüberwachung Freigabe (negiert)
p2144, 664
- Motorhaltebremse ODER-/UND-Verknüpfung
p1279, 505
- Motorhaltebremse öffnen
p1218, 494
- Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse
geschlossen
p1222, 495
- Motorhaltebremse Rückmeldung Bremse offen
p1223, 495
- Motorhaltebremse schließen bei Stillstand
p1224, 495
- Motorhaltebremse sofort schließen
p1219, 494
- Motorpotenziometer Hand/Automatik
p1041, 464
- Motorpotenziometer Invertierung
p1039, 463
- Motorpotenziometer Setzwert übernehmen
p1043, 464
- Motorpotenziometer Sollwert höher
p1035, 462
- Motorpotenziometer Sollwert tiefer
p1036, 462
- Motorumschaltung Rückmeldung
p0828, 428
- Motorumschaltung Schützrückmeldung
p0831, 429
- Netz Leistungsschalter Freigabe
p5483, 936
- Netz PLL2 Aktivierung Signalquelle
p5571, 948
- Netzschütz Rückmeldung
p0860, 435
- Netzstatikregelung Aktivierung
p5401, 923
- Netzüberwachung Aktivierung
p5541, 944
- Nockenfunktion Sollzustand
p0713, 411
- Nullmarken freigeben
p1035, 462
- ODER-Verknüpfung Eingänge
p2816, 744
- Offsetabgleich Ausgangsstromerfassung
p1812, 605
- Parkende Achse Anwahl
p0897, 439
- Quittieren aller Störungen
p2102, 654
- Quittierung selbstständig unterdrücken
p3116, 757
- Richtung negativ sperren
p1110, 476
- Richtung positiv sperren
p1111, 476
- RTC Echtzeitsynchronisation PING
p3104, 755
- Rückkühlanlage Rückmeldungen Signalquelle
p0266, 338
- SI Motion Teststop Signalquelle
p9705, 1090
- SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Control Unit)
p9621, 1088
- SI Safe Brake Adapter Signalquelle (Motor Module)
p9821, 1105
- SI Signalquelle für STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)
p9620, 1087
- SI Zwangsdynamisierung F-DI/F-DO Signalquelle
p1000, 1119
- SI Zwangsdynamisierung F-DO Signalquelle
p1000, 1119
- Signalquelle für Klemme DI/DO 0 dezentral
p4038, 828
- Signalquelle für Klemme DI/DO 1 dezentral
p4039, 829
- Smart/Basic Line Module Betrieb

- p0874, 436
Sollwert 2 Freigabe
p1152, 485
Sollwert freigeben/Sollwert sperren
p1142, 482
Sollwert Invertierung
p1113, 477
Sperrung spannungsgeregelter Betrieb
p3513, 774
Statikrückführung Freigabe
p1492, 547
Steuerungshoheit sperren
p0806, 426
Stromhystereseregler Betriebsart
p5451, 931
Sync-Netz-Antrieb Freigabe
p3802, 803
Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung höher
p3784, 803
Sync-Netz-Antrieb-Extern Spannung tiefer
p3785, 803
TB30 Analogausgänge Invertierung Signalquelle
p4082, 844
TB30 Analogeingänge Invertierung Signalquelle
p4067, 839
TB30 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe
p4069, 840
TB30 Signalquelle für Klemme DO 0
p4030, 826
TB30 Signalquelle für Klemme DO 1
p4031, 826
TB30 Signalquelle für Klemme DO 2
p4032, 827
TB30 Signalquelle für Klemme DO 3
p4033, 827
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 0
p2220, 682
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 1
p2221, 682
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 2
p2222, 683
Technologieregler Festwert-Auswahl Bit 3
p2223, 683
Technologieregler Freigabe
p2200, 678
Technologieregler Integrator anhalten
p2286, 693
Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
höher
p2235, 684
Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
tiefer
p2236, 685
Tippen Bit 0
p1055, 467
Tippen Bit 1
p1056, 467
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 0
p4030, 826
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 1
p4031, 827
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 10
p4040, 830
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 11
p4041, 830
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 12
p4042, 831
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 13
p4043, 831
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 14
p4044, 831
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 15
p4045, 831
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 16
p4086, 845
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 17
p4087, 845
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 18
p4088, 845
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 19
p4089, 845
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 2
p4032, 827
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 20
p4090, 846
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 21
p4091, 846
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 22
p4092, 846
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 23
p4093, 846
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 3
p4033, 828
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 4
p4034, 828
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 5
p4035, 828
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 6
p4036, 828
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 7
p4037, 828
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 8
p4038, 829
TM15DI/DO Signalquelle für Klemme DI/DO 9

- p4039, 829
- TM31 Analogausgänge Invertierung Signalquelle
p4082, 844
- TM31 Analogeingänge Invertierung Signalquelle
p4067, 840
- TM31 Analogeingänge Signalquelle für Freigabe
p4069, 841
- TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 10
p4040, 830
- TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 11
p4041, 830
- TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 8
p4038, 829
- TM31 Signalquelle für Klemme DI/DO 9
p4039, 829
- TM31 Signalquelle für Klemme DO 0
p4030, 826
- TM31 Signalquelle für Klemme DO 1
p4031, 827
- TM41 Analogeingang Invertierung Signalquelle
p4067, 840
- TM41 Analogeingang Signalquelle für Freigabe
p4069, 841
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 0
p4038, 829
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 1
p4039, 830
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 2
p4040, 830
- TM41 Signalquelle für Klemme DI/DO 3
p4041, 831
- Trägheitsmomentschätzer einfrieren
p1502, 550
- Übernahme aktuelles Kraft als Kraftoffset
p1550, 567
- Übernahme aktuelles Moment als Momentenoffset
p1550, 567
- UND-Verknüpfung Eingänge
p2810, 744
- WEA Anbindung nachfolgendes Antriebsobjekt
p1207, 491
- WEA Modifikation Einspeisung
p1208, 491
- XIST1_ERW zurücksetzen Signalquelle
p4655, 879, 880
- Zentraler Messtaster Synchronisationssignal
Signalquelle
p0681, 410
- BI/CI der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
r9491, 1053
- BICO BI/CI-Parameter zu deaktivierten
Antriebsobjekten
p9498, 1055
- BICO BO/CO-Parameter zu deaktivierten
Antriebsobjekten
p9499, 1055
- BICO Verhalten bei deaktivierten Antriebsobjekten
p9495, 1053
- BICO Verhalten beim Aktivieren von Antriebsobjekten
p9496, 1054
- BICO Verschaltungen zu deaktivierten Antriebsobjekten
Anzahl
p9497, 1054
- BICO Zähler Antriebsobjekt
r3979, 820
- BICO Zähler Gerät
r3978, 820
- BICO Zähler Topologie
r3977, 819
- BICO-Verschaltungen Anzahl
r9481, 1050
- BICO-Verschaltungen BI/CI-Parameter
r9482, 1050
- BICO-Verschaltungen BO/CO-Parameter
r9483, 1051
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen
p9484, 1051
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Anzahl
r9485, 1052
- BICO-Verschaltungen Signalquelle suchen Erster Index
r9486, 1052
- Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren
p2088, 649
- BIOS/EEPROM-Daten Version
r0198, 327
- Blindstromistwert geglättet
r0029, 285
- Blinken Funktion
p9211, 1034
- Blinken Komponentenummer
p9210, 1034
- BLOCK_SEARCH_MODE_MASK
MD 51028, 229
- BLOCK_SEARCH_MODE_MASK_JS
MD 51024, 228
- BO
Ausgangssignal bitweise 0
r8510, 989
- Ausgangssignal bitweise 1
r8511, 989
- Braking Module Intern Übertemperatur Abschaltung
r3688, 793
- Braking Module Sperre/Quittierung

- r3861, 814
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
 - r3864, 815
- Datentransfer bitweise 0 empfangen
 - r8510, 989
- Datentransfer bitweise 1 empfangen
 - r8511, 989
- Digital Braking Module Störung
 - r3686, 793
- Digital Braking Module Uce-Störung
 - r3689, 793
- Digital Braking Module Vorwarnung I2t-Abschaltung
 - r3685, 793
- Digital Braking Module Vorwarnung Übertemperatur
 - r3687, 793
- Digitaleingänge Status invertiert
 - r4023, 823
- Drehz_reg_opt Status
 - r1979, 623
- ESR Zustandswort
 - r0887, 436
- Funktionsgenerator Statussignal
 - r4806, 903
- IF1 PROFIdrive PZD Zustand
 - r2043, 634
- IF1 PROFIdrive PZD1 empfangen bitweise
 - r2090, 649
- IF1 PROFIdrive PZD2 empfangen bitweise
 - r2091, 650
- IF1 PROFIdrive PZD3 empfangen bitweise
 - r2092, 650
- IF1 PROFIdrive PZD4 empfangen bitweise
 - r2093, 651
- IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
 - r8894, 1023
 - r8895, 1023
- IF2 PZD Zustand
 - r8843, 1008
- IF2 PZD1 empfangen bitweise
 - r8890, 1022
- IF2 PZD2 empfangen bitweise
 - r8891, 1022
- IF2 PZD3 empfangen bitweise
 - r8892, 1023
- IF2 PZD4 empfangen bitweise
 - r8893, 1023
- Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
 - r2094, 651
 - r2095, 651
- Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung Status
 - r3575, 781
- Parkende Achse Zustandswort
 - r0896, 438
- PolID elastizitätsbasiert Status
 - r3097, 754
- POWER ON Verzögerungssignal
 - r9935, 1113
- Rückkühlanlage Steuerwort
 - r0265, 338
- Rückkühlanlage Zustandswort
 - r0267, 339
- Spindel Zusatztemperatur Status
 - r4104, 853
- Steuerungshoheit aktiv
 - r0807, 426
- TB30 Digitaleingänge Status invertiert
 - r4023, 824
- TM120 Temperatúrauswertung Status
 - r4104, 853
- TM15 Digitaleingänge Status invertiert Rohdaten intern
 - r4094, 846
- TM150 Temperatúrauswertung Status
 - r4104, 853
- TM31 Temperatúrauswertung Status
 - r4104, 853
- TM41 Digitaleingänge Status invertiert
 - r4023, 824
- Variable Meldefunktion Ausgangssignal
 - r3294, 762
- VSM Temperatúrauswertung Status
 - r3664, 787
- BO/CO der BICO-Verschaltungen zu anderen Antrieben
 - r9492, 1053
- Bootlader Version
 - r0197, 327
- BOP Antriebsobjekt nach Hochlauf
 - p0008, 277
- BOP Anzeigefilter
 - p0004, 276
- BOP Benutzerdefinierte Liste
 - p0013, 280
- BOP Benutzerdefinierte Liste aktivieren
 - p0016, 281
- BOP Betriebsanzeige Auswahl
 - p0005, 276
- BOP Betriebsanzeige Modus
 - p0006, 276, 277
- BOP Hintergrundbeleuchtung
 - p0007, 277
- BOP Passwort Bestätigung (p0013)
 - p0012, 280

- BOP Passwort Eingabe (p0013)
p0011, 279
- BOP Zugriffsstufe
p0003, 275, 276
- BRAKE_MODE_CHOICE
MD 36600, 191
- Braking Module Anzahl parallelgeschalteter Module
p3860, 814
- Braking Module Intern Einsatzschwelle Bremschopper
p3683, 792
- Braking Module Intern Zk-Schnellentladung
Verzögerungszeit
p3682, 792
- Braking Module Zwischenkreis-Schnellentladung
Verzögerungszeit
p3862, 814
- Bremschopper Bremswiderstand kalt
p1360, 517
- Bremschopper Einsatzschwelle
p1362, 517
- Bremschopper Widerstand Unsymmetrie
p1364, 517
- Bremsenansteuerung Diagnoseauswertung
p1278, 505
- Bypass Drehzahlsschwelle
p1265, 503
- Bypass Konfiguration
p1260, 502
- Bypass Schalter Überwachungszeit
p1274, 504
- Bypass Totzeit
p1262, 503
- Bypass Umschaltquelle Konfiguration
p1267, 503
- Bypass Verzögerungszeit
p1264, 503
- C**
- CAN Abort Connection Option Code
p8641, 995
- CAN Anzahl freier RPDO-Kanäle
r8742, 1003
- CAN Bit Timing selection
p8623, 995
- CAN Bitrate
p8622, 995
- CAN Clear Bus Off Error
p8608, 994
- CAN COB-ID Emergency Message
p8603, 993
- CAN Device Type
r8600, 993
- CAN Diagnosis Hardware
r8680, 996
- CAN Drehzahlumrechnungsfaktor
p8798, 1006
- CAN Error Behaviour
p8609, 994
- CAN Error Register
r8601, 993
- CAN First Server SDO
r8610, 994
- CAN Gemappte Receive Objekte 16 Bit
r8750, 1004
- CAN Gemappte Receive Objekte 32 Bit
r8760, 1004
- CAN Gemappte Transmit Objekte 16 Bit
r8751, 1004
- CAN Gemappte Transmit Objekte 32 Bit
r8761, 1004
- CAN Identity Object
r8607, 994
- CAN Kanalaufteilung
p8740, 1003
- CAN NMT Zustand nach Hochlauf
p8684, 996
- CAN NMT Zustände
p8685, 996
- CAN Node Guarding
p8604, 993
- CAN Node-ID
p8620, 994
- CAN Node-ID wirksam
r8621, 995
- CAN PDO Konfiguration Bestätigung
p8741, 1003
- CAN PDO Mapping Konfiguration
p8744, 1004
- CAN Pre-defined Error Field
p8611, 994
- CAN Producer Heartbeat Time
p8606, 993
- CAN Receive Mapping für RPDO 1
p8710, 998
- CAN Receive Mapping für RPDO 2
p8711, 998
- CAN Receive Mapping für RPDO 3
p8712, 998
- CAN Receive Mapping für RPDO 4
p8713, 998
- CAN Receive Mapping für RPDO 5
p8714, 999

- CAN Receive Mapping für RPDO 6
p8715, 999
- CAN Receive Mapping für RPDO 7
p8716, 999
- CAN Receive Mapping für RPDO 8
p8717, 999
- CAN Receive PDO 1
p8700, 996
- CAN Receive PDO 2
p8701, 996
- CAN Receive PDO 3
p8702, 997
- CAN Receive PDO 4
p8703, 997
- CAN Receive PDO 5
p8704, 997
- CAN Receive PDO 6
p8705, 997
- CAN Receive PDO 7
p8706, 998
- CAN Receive PDO 8
p8707, 998
- CAN RPDO Überwachungszeit
p8699, 996
- CAN Steuerwort
r8795, 1005
- CAN Steuerwort-Verschaltung automatisch
p8790, 1005
- CAN SYNC-Object
p8602, 993
- CAN Target Torque
r8797, 1006
- CAN Target Velocity
r8796, 1005
- CAN Transmit Mapping für TPDO 1
p8730, 1002
- CAN Transmit Mapping für TPDO 2
p8731, 1002
- CAN Transmit Mapping für TPDO 3
p8732, 1002
- CAN Transmit Mapping für TPDO 4
p8733, 1002
- CAN Transmit Mapping für TPDO 5
p8734, 1002
- CAN Transmit Mapping für TPDO 6
p8735, 1002
- CAN Transmit Mapping für TPDO 7
p8736, 1003
- CAN Transmit Mapping für TPDO 8
p8737, 1003
- CAN Transmit PDO 1
p8720, 1000
- CAN Transmit PDO 2
p8721, 1000
- CAN Transmit PDO 3
p8722, 1000
- CAN Transmit PDO 4
p8723, 1000
- CAN Transmit PDO 5
p8724, 1001
- CAN Transmit PDO 6
p8725, 1001
- CAN Transmit PDO 7
p8726, 1001
- CAN Transmit PDO 8
p8727, 1001
- CAN Virtuelle Objekte
p8630, 995
- CAN Zuweisung Antrieb/Drive-ID
r8743, 1003
- CART_JOG_MODE
MD 42650, 218
- CART_JOG_SYSTEM
MD 21106, 112
- CBE20 DAP ID
r8959, 1031
- CBE20 Default Gateway of Station
p8942, 1030
- CBE20 Default Gateway of Station active
r8952, 1031
- CBE20 DHCP Mode
p8944, 1030
- CBE20 DHCP Mode active
r8954, 1031
- CBE20 Firmware Auswahl
p8835, 1007
- CBE20 IP Address of Station
p8941, 1029
- CBE20 IP Address of Station active
r8951, 1030
- CBE20 IP Address Remote Controller 1
r8971, 1033
- CBE20 IP Address Remote Controller 2
r8972, 1033
- CBE20 MAC Address of Station
r8955, 1031
- CBE20 Name of Station
p8940, 1029
- CBE20 Name of Station active
r8950, 1030
- CBE20 Remote Controller Anzahl
p8829, 1006
- CBE20 Schnittstellen-Konfiguration
p8945, 1030

- CBE20 Subnet Mask of Station
p8943, 1030
- CBE20 Subnet Mask of Station active
r8953, 1031
- CBE20 Subslot Controller-Zuordnung
r8970, 1033
- CC_ASSIGN_FASTOUT_MASK
MD 10420, 36
- CC_COLLISION_WIN
MD 63544, 271
- CC_HW_DEBUG_MASK
MD 10430, 36
- CC_MASTER_AXIS
MD 63540, 271
- CC_OFFSET_MASTER
MD 63545, 271
- CC_POSITION_TOL
MD 63541, 271
- CC_PROTECT_ACCEL
MD 63514, 271
- CC_PROTECT_DIR_IS_REVERSE
MD 61532, 263
- CC_PROTECT_MASTER
MD 63542, 271
- CC_PROTECT_OFFSET
MD 61518, 263
- CC_PROTECT_OPTIONS
MD 63543, 271
- CC_PROTECT_PAIRS
MD 61516, 263
- CC_PROTECT_SAFE_DIR
MD 61517, 263
- CC_PROTECT_WINDOW
MD 61519, 263
- CC_PROTECT_WINDOW_EXTENSION
MD 61533, 263
- CC_TDA_PARAM_UNIT
MD 10290, 32
- CC_TOA_PARAM_UNIT
MD 10292, 32
- CC_VDI_IN_DATA
MD 10400, 35
- CC_VDI_OUT_DATA
MD 10410, 35
- CC_VERSION_INFO
MD 18042, 71
- CCS_TDA_PARAM_UNIT
MD 10291, 32
- CCS_TOA_PARAM_UNIT
MD 10293, 32
- CEC_ENABLE
MD 32710, 179
- CEC_MAX_SUM
MD 32720, 179
- CEC_MAX_VELO
MD 32730, 179
- CEC_SCALING_SYSTEM_METRIC
MD 32711, 179
- CEC_TABLE_ENABLE
MD 41300, 210
- CEC_TABLE_WEIGHT
MD 41310, 210
- CENTRAL_LUBRICATION
MD 12300, 58
- CHAMFER_NAME
MD 10656, 41
- CHAN_NAME
MD 20000, 93
- CHANGE_LANGUAGE_MODE
MD 9100, 24
- CHBFRAME_POWERON_MASK
MD 24004, 126
- CHBFRAME_RESET_MASK
MD 24002, 126
- CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
MD 20200, 100
- CHFRND_MODE_MASK
MD 20201, 100
- CHSFRAME_POWERON_MASK
MD 24008, 126
- CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK
MD 24007, 126
- CHSFRAME_RESET_MASK
MD 24006, 126
- CI
- APC Beschleunigungssensor Eingang
p3750, 799
 - Beschleunigungsvorsteuerung
p1495, 548
 - Datentransfer wortweise 0 senden
p8502, 988
 - Datentransfer wortweise 1 senden
p8503, 988
 - Datentransfer wortweise 2 senden
p8504, 988
 - Datentransfer wortweise 3 senden
p8505, 989
 - Drehmomentgrenze Drehzahlregler oben Skalierung
p1540, 564
 - Drehmomentgrenze Drehzahlregler unten
Skalierung
p1541, 564
 - Drehmomentgrenze oben

- p1522, 556
- Drehmomentgrenze oben Skalierung
 - p1528, 560
- Drehmomentgrenze oben Skalierung ohne Offset
 - p1552, 568
- Drehmomentgrenze oben/motorisch
 - p1522, 555, 556
- Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung
 - p1528, 559
- Drehmomentgrenze unten
 - p1523, 557
- Drehmomentgrenze unten Skalierung
 - p1529, 560
- Drehmomentgrenze unten Skalierung ohne Offset
 - p1554, 568, 569
- Drehmomentgrenze unten/generatorisch
 - p1523, 556, 557
- Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung
 - p1529, 560
- Drehmomentsollwert
 - p1503, 550
- Drehzahlgrenze HLG negative Drehrichtung
 - p1052, 466
- Drehzahlgrenze HLG positive Drehrichtung
 - p1051, 466
- Drehzahlgrenze negative Drehrichtung
 - p1088, 474
- Drehzahlgrenze positive Drehrichtung
 - p1085, 472
- Drehzahlregler Drehmomentsetzwert für Motorhaltebremse
 - p1475, 543
- Drehzahlregler Drehzahlwert
 - p1440, 531
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert 1
 - p1155, 485
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert 2
 - p1160, 486
- Drehzahlregler Integratorsetzwert
 - p1478, 544, 545
- Drehzahlregler Integratorsetzwert Skalierung
 - p1479, 545
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptionssignal
 - p1455, 535, 536
- Drehzahlregler P-Verstärkung Skalierung
 - p1466, 541
- Drehzahlregler Referenzmodell I-Anteil Eingang
 - p1437, 530
- Drehzahlsollwert 2
 - p2154, 667
- Drehzahlsollwert für Meldungen
 - p2151, 666
- Drehzahlvorsteuerung
 - p1430, 527
- DSC Lageabweichung XERR
 - p1190, 487
- DSC Lagereglerverstärkung KPC
 - p1191, 487
- DSC Steuerwort DSC_STW
 - p1194, 488
- DSC Symmetrierzeitkonstante T_SYMM
 - p1195, 488
- Dynamische Netzstützung Netzfrequenz Signalquelle
 - p5519, 943
- Dynamische Netzstützung Netzphasenwinkel Signalquelle
 - p5518, 943
- Dynamische Netzstützung Spannung Signalquelle
 - p5504, 940
- Dynamische Netzstützung Strom Signalquelle
 - p5503, 940
- Eingangssignal wortweise 0
 - p8502, 988
- Eingangssignal wortweise 1
 - p8503, 988
- Eingangssignal wortweise 2
 - p8504, 988
- Eingangssignal wortweise 3
 - p8505, 989
- Einspeisung Blindleistung Vorsteuerung
 - p3612, 782
- Einspeisung Blindstrom Zusatzsollwert
 - p3611, 782
- Einspeisung Stromgrenze generatorisch Skalierung
 - p3529, 777
- Einspeisung Stromgrenze motorisch Skalierung
 - p3528, 777
- Einspeisung Vorsteuerung Leistung
 - p3520, 776
- Einspeisung Zusatzwirkstrom
 - p3515, 775
- Einspeisung Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert
 - p3511, 774
- EPOS Geschwindigkeitsoverride
 - p2646, 731
- EPOS Lageistwert/Lagesetzwert
 - p2657, 733
- EPOS LU/Umdrehung LU/mm
 - p2593, 720
- EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt
 - p2594, 720
- EPOS Messwert Referenzieren

- p2660, 734
- EPOS Referenzpunkt-Koordinate Signalquelle
p2598, 721
- EPOS Software-Endschalter Minus Signalquelle
p2578, 718
- EPOS Software-Endschalter Plus Signalquelle
p2579, 718
- EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Beschleunigungsoverride
p2644, 731
- EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Geschwindigkeitssollwert
p2643, 730
- EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode-Anpassung
p2654, 733
- EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positionssollwert
p2642, 730
- EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI
Verzögerungsoverride
p2645, 731
- Erregerstromistwert Signalquelle
p1640, 581
- Fahren auf Festanschlag Kraftreduktion
p1542, 565
- Fahren auf Festanschlag Momentenreduktion
p1542, 565
- Gebersteuerwort Gn_STW Signalquelle
p0480, 385
- Gegensystemregelung Sollwert
p3641, 786
- Geschwindigkeitsgrenze HLG negative Richtung
p1052, 466
- Geschwindigkeitsgrenze HLG positive Richtung
p1051, 466
- Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung
p1088, 473
- Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung
p1085, 472
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1
p1155, 485
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 2
p1160, 486
- Geschwindigkeitsregler Integratorwert
p1478, 544
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung
Adaptionssignal
p1455, 536
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Skalierung
p1466, 541
- Geschwindigkeitssollwert 2
p2154, 667
- Geschwindigkeitssollwert für Meldungen
p2151, 666
- Geschwindigkeitsvorsteuerung
p1430, 528
- Hauptsollwert
p1070, 468
- Hauptsollwert Skalierung
p1071, 468
- Hochlaufgeber Setzwert
p1144, 483
- Hochlauframpe Skalierung
p1138, 481
- IF1 PROFIdrive PZD senden Doppelwort
p2061, 639, 640
- IF1 PROFIdrive PZD senden Wort
p2051, 636, 637
- IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle
p8899, 1024
- IF2 PZD senden Doppelwort
p8861, 1013, 1014
- IF2 PZD senden Wort
p8851, 1010, 1011
- Konnektor-Binektor-Wandler Signalquelle
p2099, 652
- Kraftgrenze oben Skalierung ohne Offset
p1552, 568
- Kraftgrenze oben/motorisch
p1522, 555, 556
- Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung
p1528, 560
- Kraftgrenze unten Skalierung ohne Offset
p1554, 568
- Kraftgrenze unten/generatorisch
p1523, 557
- Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1529, 560
- Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel
p3872, 816
- Langstator Signalquelle Kommutierungswinkel
Betrieb mit Geber
p3874, 816
- Leistungsgrenze
p1555, 569
- LR Geschwindigkeitssollwert
p2531, 704
- LR Lageistwert
p2532, 705
- LR Lageistwert setzen Setzwert
p2515, 700
- LR Lageistwertaufbereitung Korrekturwert
p2513, 699
- LR Lageoffset

- p2516, 700
LR Lageregler Adaption
p2537, 706
LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze Signalquelle
p2541, 708
LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze
Signalquelle
p2541, 707
LR Lagesollwert
p2530, 704
LR LU/Umdrehung LU/mm
p2555, 711
Master/Slave Stromaufteilungsfaktor
p3579, 781
Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Auswahl
p3577, 781
Master/Slave Wirkstromsollwert
p3570, 780
Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Auswahl
p3572, 780
Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer Eingang
p3571, 780
Messbuchsen Signalquelle
p0771, 421
Minimaldrehzahl Signalquelle
p1106, 476
Minimalgeschwindigkeit Signalquelle
p1106, 476
Motorhaltebremse öffnen Signalquelle Schwelle
p1220, 494
Motor-Masse Skalierung
p1497, 548
Motorpotenziometer Automatik Sollwert
p1042, 464
Motorpotenziometer Setzwert
p1044, 464
Motortemperatur Signalquelle
p0603, 400
Motortemperatur Signalquelle 2
p0608, 401
Motortemperatur Signalquelle 3
p0609, 401
Netz PLL2 Spannung Signalquelle
p5574, 948
Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung
dynamisch
p5408, 924
Netzstatikregelung Frequenzstatik Zusatzsollwert
p5406, 924
Netzstatikregelung Spannung Signalquelle
p5404, 923
Netzstatikregelung Spannungsregelung Signalquelle
p5425, 927
Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung
dynamisch
p5418, 926
Netzstatikregelung Spannungsstatik Zusatzsollwert
p5416, 926
Netzstatikregelung Strom Signalquelle
p5403, 923
Nockenfunktion Rücksetzzeit
p0715, 412
Nockenfunktion Setzzeit
p0714, 412
PB/PN takt synchron Controller-Lebenszeichen
Signalquelle
p2045, 634
Rücklauframpe Skalierung
p1139, 481
Statik Kompensationsdrehmoment
p1486, 546
Stillstandserkennung Schwellwert
p1225, 496
Stromgrenze variabel
p0641, 406
Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Eigenfrequenz
Tuning
p1655, 584
TB30 Analogausgänge Signalquelle
p4071, 841
Technologieregler Ausgang Skalierung
p2296, 694
Technologieregler Begrenzung Offset
p2299, 695
Technologieregler Istwert
p2264, 689
Technologieregler Maximalbegrenzung Signalquelle
p2297, 695
Technologieregler Minimalbegrenzung Signalquelle
p2298, 695
Technologieregler Sollwert 1
p2253, 687
Technologieregler Sollwert 2
p2254, 687
Technologieregler Vorsteuersignal
p2289, 693
TM31 Analogausgänge Signalquelle
p4071, 841
TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwert 1
p1155, 485
TM41 Gebernachbildung Lagesollwert

- p4420, 875
- Trafo Primärspannung Signalquelle
 - p5487, 937
- Trägheitsmoment Skalierung
 - p1497, 548, 549
- U/f-Steuerung Spannungssollwert unabhängig
 - p1330, 512
- U/f-Steuerung Winkelsollwert
 - p1356, 516
- Variable Meldefunktion Signalquelle
 - p3291, 762
- Zentraler Messtaster Steuerwort Signalquelle
 - p0682, 410
- Zusatzdrehmoment 1
 - p1511, 551
- Zusatzdrehmoment 1 Skalierung
 - p1512, 551
- Zusatzdrehmoment 2
 - p1513, 552
- Zusatzdrehmoment 3
 - p1569, 569
- Zusatzflusssollwert
 - p1571, 570
- Zusatzkraft 1
 - p1511, 551
- Zusatzkraft 1 Skalierung
 - p1512, 552
- Zusatzkraft 2
 - p1513, 552
- Zusatzkraft 3
 - p1569, 569
- Zusatzsollwert
 - p1075, 469
- Zusatzsollwert Skalierung
 - p1076, 469
- Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung
 - p3520, 776
- Zwischenkreisspannung Zusatzsollwert
 - p3511, 774
- CIRCLE_ERROR_CONST
 - MD 21000, 109
- CIRCLE_ERROR_FACTOR
 - MD 21010, 109
- CIRCLE_RAPID_FEED
 - MD 55230, 255
- CLAMP_POS_TOL
 - MD 36050, 189
- CLAMPING_TOLERANCE
 - MD 53250, 245
- CLC_ACTIVE_AFTER_RESET
 - MD 62524, 265
- CLC_ANALOG_INPUT
 - MD 62502, 264
- CLC_AXNO
 - MD 62500, 263
- CLC_LOCK_DIR_ASSIGN_DIGOUT
 - MD 62523, 265
- CLC_OFFSET_ASSIGN_ANAOUT
 - MD 62522, 265
- CLC_PROG_ORI_ANGLE_AC_PARAM
 - MD 62530, 266
- CLC_PROG_ORI_AX_MASK
 - MD 62528, 265
- CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE
 - MD 62529, 266
- CLC_SENSOR_ACCEL_LIMIT
 - MD 62517, 265
- CLC_SENSOR_FILTER_TIME
 - MD 62525, 265
- CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT
 - MD 62505, 264
- CLC_SENSOR_STOP_DWELL_TIME
 - MD 62521, 265
- CLC_SENSOR_STOP_POS_TOL
 - MD 62520, 265
- CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT
 - MD 62504, 264
- CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT
 - MD 62506, 264
- CLC_SENSOR_VELO_LIMIT
 - MD 62516, 265
- CLC_SENSOR_VELO_TABLE_1
 - MD 62511, 264
- CLC_SENSOR_VELO_TABLE_2
 - MD 62513, 264
- CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_1
 - MD 62510, 264
- CLC_SENSOR_VOLTAGE_TABLE_2
 - MD 62512, 264
- CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK
 - MD 62508, 264
- CO
 - Aktuelle Komponentenummer
 - r3132, 759
 - Aktueller Störcode
 - r2131, 662
 - Aktueller Störwert
 - r3131, 758
 - Aktueller Warncode
 - r2132, 662
 - Ankerkurzschluss extern Zustand
 - r1238, 499
 - APC Drehzahlistwert

- r3771, 801
APC Filterzweig 1 Anzeigewerte
r3777, 802
APC Geschwindigkeitswert
r3771, 801
APC Lastdrehzahl
r3770, 801
APC Lastgeschwindigkeit
r3770, 800
Ausgangsfrequenz
r0066, 295
Ausgangssignal wortweise 0
r8512, 990
Ausgangssignal wortweise 1
r8513, 990
Ausgangssignal wortweise 2
r8514, 990
Ausgangssignal wortweise 3
r8515, 991
Ausgangsspannung
r0072, 297
Ausgangsspannung geglättet
r0025, 283
Ausgangsstrom maximal
r0067, 295
Aussteuergrad
r0074, 298
Aussteuergradregler Ausgang
r5433, 929
Beschleunigungskraft
r1518, 553
Beschleunigungsmoment
r1518, 553
Bezugsbeschleunigung
r2707, 743
Bezugsdrehmoment
r2703, 742
Bezugsdrehzahl/Bezugsfrequenz
r2700, 740
Bezugsfrequenz
r2700, 740
Bezugsfrequenz aktuell
r2700, 741
Bezugsgeschwindigkeit/Bezugsfrequenz aktuell
r2700, 741
Bezugskraft aktuell
r2703, 742
Bezugsleistung
r2704, 742
Bezugsspannung
r2701, 741
Bezugsstrom
r2702, 741
Bezugstemperatur
r2706, 742
Bezugswinkel
r2705, 742
Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden
r2089, 649
Blindstromwert
r0076, 298
Blindstromsollwert
r0075, 298
Bremschopper Ausgangsspannung
r1363, 517
CAN Statuswort
r8784, 1004
CU Analogeingang Aktueller Wert in Prozent
r0755, 419
CU Analogeingang Eingangsspannung/-strom
aktuell
r0752, 418
Datentransfer wortweise 0 empfangen
r8512, 990
Datentransfer wortweise 1 empfangen
r8513, 990
Datentransfer wortweise 2 empfangen
r8514, 990
Datentransfer wortweise 3 empfangen
r8515, 991
Diagnose Geberlageistwert Gn_XIST1
r0479, 384
Drehmomentgrenze für Ausgang Drehzahlregler
r1547, 566
Drehmomentgrenze oben
p1520, 554
Drehmomentgrenze oben gesamt
r1534, 562
Drehmomentgrenze oben ohne Offset
r1526, 559
Drehmomentgrenze oben Skalierung
p1524, 558
Drehmomentgrenze oben wirksam
r1538, 563
Drehmomentgrenze oben/motorisch
p1520, 554
Drehmomentgrenze oben/motorisch ohne Offset
r1526, 558
Drehmomentgrenze oben/motorisch Skalierung
p1524, 557
Drehmomentgrenze Offset
p1532, 562
Drehmomentgrenze unten

- p1521, 555
Drehmomentgrenze unten gesamt
r1535, 563
Drehmomentgrenze unten ohne Offset
r1527, 559
Drehmomentgrenze unten Skalierung
p1525, 558
Drehmomentgrenze unten wirksam
r1539, 564
Drehmomentgrenze unten/generatorisch
p1521, 554, 555
Drehmomentgrenze unten/generatorisch ohne
Offset
r1527, 559
Drehmomentgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1525, 558
Drehmomentistwert
r0080, 300, 301
Drehmomentsollwert
r0079, 300
Drehmomentsollwert (gesteuert)
r1617, 577
Drehmomentsollwert Funktionsgenerator
r1651, 583
Drehmomentsollwert gesamt
r0079, 300
Drehmomentsollwert vor Drehmomentbegrenzung
r1509, 551
Drehmomentsollwert vor Zusatzmoment
r1508, 550
Drehzahlfixsollwert 1
p1001, 454
Drehzahlfixsollwert 10
p1010, 458
Drehzahlfixsollwert 11
p1011, 458
Drehzahlfixsollwert 12
p1012, 458
Drehzahlfixsollwert 13
p1013, 459
Drehzahlfixsollwert 14
p1014, 459
Drehzahlfixsollwert 15
p1015, 459
Drehzahlfixsollwert 2
p1002, 455
Drehzahlfixsollwert 3
p1003, 455
Drehzahlfixsollwert 4
p1004, 455
Drehzahlfixsollwert 5
p1005, 456
Drehzahlfixsollwert 6
p1006, 456
Drehzahlfixsollwert 7
p1007, 457
Drehzahlfixsollwert 8
p1008, 457
Drehzahlfixsollwert 9
p1009, 457
Drehzahlfixsollwert wirksam
r1024, 461
Drehzahlgrenze negativ wirksam
r1087, 473
Drehzahlgrenze negative Drehrichtung
p1086, 473
Drehzahlgrenze positiv wirksam
r1084, 472
Drehzahlgrenze positive Drehrichtung
p1083, 471, 472
Drehzahlwert
r0063, 294
Drehzahlwert geglättet
r0021, 281, 282
r0063, 293
r1445, 532
Drehzahlwert geglättet Meldungen
r2169, 670
Drehzahlwert ungeglättet
r0061, 292, 293
Drehzahlregler Drehzahlwert am Istwerteingang
r1443, 532
Drehzahlregler Drehzahlwert
r1438, 530
Drehzahlregler Drehzahlwert 1 und 2
r1169, 486
Drehzahlregler I-Drehmomentausgang
r1482, 546
Drehzahlregler P-Drehmomentausgang
r1481, 545
Drehzahlregler PI-Drehmomentausgang
r1480, 545
Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 542
Drehzahlregler Referenzmodell Drehzahlwert
Ausgang
r1436, 529
Drehzahlregler Regeldifferenz
r0064, 294
Drehzahlregler Regeldifferenz I-Anteil
r1454, 535
Drehzahlregler Sollwert Summe

- r1170, 486
- Drehzahlsollwert nach Filter
 - r0062, 293
- Drehzahlsollwert nach Minimalbegrenzung
 - r1112, 477
- Drehzahlsollwert vor Sollwertfilter
 - r0060, 291
- Drehzahlvorsteuerung nach Symmetrierung
 - r1432, 528
- Drehzahlvorsteuerung zum Motormodell
 - r1431, 528
- Dynamische Netzstützung Ausgang
 - r5510, 941
- Dynamische Netzstützung Netzspannung Amplitude
 - r5511, 942
- Dynamische Netzstützung Netzspannung Betrag
 - r5512, 942
- Dynamische Netzstützung Netzspannung Mit/
Gegensystem
 - r5513, 942
- Dynamische Netzstützung Stromsollwert Alpha/Beta
 - r5514, 942
- Eingangsspannung
 - r0072, 297
- Eingangsspannung geglättet
 - r0025, 283
- Einspeisung Eingangsspannung Winkel
 - r3635, 785
- Einspeisung Spannung Alpha/Beta
 - r3468, 771
- Einspeisung Strom Alpha/Beta
 - r3467, 771
- Einspeisung Wirkstromregler Unbegrenzter Sollwert
 - r3517, 775
- EPOS Abstand Referenznocke und Nullmarke
 - r2680, 737
- EPOS Auftrag aktuell
 - r2675, 736
- EPOS Auftragsmodus aktuell
 - r2677, 737
- EPOS Auftragsparameter aktuell
 - r2676, 737
- EPOS Beschleunigungsoverride aktuell
 - r2673, 736
- EPOS Beschleunigungsoverride Festsollwert
 - p2692, 740
- EPOS Betriebsart aktuell
 - r2669, 735
- EPOS Externer Satzwechsel Istposition
 - r2678, 737
- EPOS Geschwindigkeit Festsollwert
 - p2691, 740
- EPOS Geschwindigkeitsoverride wirksam
 - r2681, 737
- EPOS Geschwindigkeitssollwert
 - r2666, 735
- EPOS Geschwindigkeitssollwert aktuell
 - r2672, 736
- EPOS Korrekturwert
 - r2685, 738
- EPOS Kraftbegrenzung wirksam
 - r2686, 739
- EPOS Kraftsollwert
 - r2687, 739
- EPOS Lagesollwert
 - r2665, 735
- EPOS Momentenbegrenzung wirksam
 - r2686, 739
- EPOS Momentensollwert
 - r2687, 739
- EPOS Position Festsollwert
 - p2690, 739
- EPOS Positionssollwert aktuell
 - r2671, 736
- EPOS Referenzpunkt-Koordinate Wert
 - p2599, 722
- EPOS Restweg
 - r2682, 738
- EPOS Software-Endschalter Minus
 - p2580, 718
- EPOS Software-Endschalter Plus
 - p2581, 718
- EPOS Umkehrlosekompensation Wert
 - r2667, 735
- EPOS Verzögerungsoverride aktuell
 - r2674, 736
- EPOS Verzögerungsoverride Festsollwert
 - p2693, 740
- Erregerstromsollwert
 - r1626, 579
- Erregerstromüberwachung Ausgang
 - r1644, 582
- Fahren auf Festanschlag Kraft Skalierung
 - r1543, 565
- Fahren auf Festanschlag Moment Skalierung
 - r1543, 565
- Feldschwächregler Ausgang
 - r1597, 574
- Feldschwächregler/Flussregler Ausgang
 - r1593, 573
- Flussistwert
 - r0084, 303
- Flusssollwert

- p1570, 569
 r0083, 302, 303
 Flusssollwert gesamt
 r1598, 574
 Funktionsgenerator Ausgangssignal
 r4818, 905
 Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl
 r4817, 905
 Funktionsgenerator Freie Messfunktion
 Ausgangssignal
 r4834, 908
 Geber Diagnosesignal Doppelwort
 r0497, 393
 Geber Diagnosesignal High-Wort
 r0499, 393
 Geber Diagnosesignal Low-Wort
 r0498, 393
 Geberlageistwert Gn_XIST1
 r0482, 386
 Geberlageistwert Gn_XIST2
 r0483, 386
 Geberzustandswort Gn_ZSW
 r0481, 385
 Gegensystemregelung Stellgröße
 r3642, 786
 Gegensystemregelung Stromistwert
 r3638, 785
 Gegensystemregelung Stromsollwert
 r3637, 785
 Gesamtsollwert wirksam
 r1078, 470
 Geschwindigkeitsfestsollwert 1
 p1001, 454
 Geschwindigkeitsfestsollwert 10
 p1010, 457
 Geschwindigkeitsfestsollwert 11
 p1011, 458
 Geschwindigkeitsfestsollwert 12
 p1012, 458
 Geschwindigkeitsfestsollwert 13
 p1013, 459
 Geschwindigkeitsfestsollwert 14
 p1014, 459
 Geschwindigkeitsfestsollwert 15
 p1015, 459
 Geschwindigkeitsfestsollwert 2
 p1002, 455
 Geschwindigkeitsfestsollwert 3
 p1003, 455
 Geschwindigkeitsfestsollwert 4
 p1004, 455
 Geschwindigkeitsfestsollwert 5
 p1005, 456
 Geschwindigkeitsfestsollwert 6
 p1006, 456
 Geschwindigkeitsfestsollwert 7
 p1007, 456
 Geschwindigkeitsfestsollwert 8
 p1008, 457
 Geschwindigkeitsfestsollwert 9
 p1009, 457
 Geschwindigkeitsfestsollwert wirksam
 r1024, 461
 Geschwindigkeitsgrenze negativ wirksam
 r1087, 473
 Geschwindigkeitsgrenze negative Richtung
 p1086, 473
 Geschwindigkeitsgrenze positiv wirksam
 r1084, 472
 Geschwindigkeitsgrenze positive Richtung
 p1083, 472
 Geschwindigkeitsistwert geglättet
 r0021, 282
 r0063, 293
 r1445, 532
 Geschwindigkeitsistwert geglättet Meldungen
 r2169, 670
 Geschwindigkeitsistwert ungeglättet
 r0061, 292
 Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
 r1438, 530
 Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert 1
 und 2
 r1169, 486
 Geschwindigkeitsregler I-Kraftausgang
 r1482, 546
 Geschwindigkeitsregler PI-Kraftausgang
 r1480, 545
 Geschwindigkeitsregler P-Kraftausgang
 r1481, 545
 Geschwindigkeitsregler Referenzmodell
 Geschw_sollwert Ausgang
 r1436, 530
 Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz
 r0064, 294
 Geschwindigkeitsregler Regeldifferenz I-Anteil
 r1454, 535
 Geschwindigkeitsregler Sollwert Summe
 r1170, 486
 Geschwindigkeitssollwert nach Filter
 r0062, 293
 Geschwindigkeitssollwert nach Minimalbegrenzung
 r1112, 476
 Geschwindigkeitssollwert vor Sollwertfilter

- r0060, 292
Geschwindigkeitsvorsteuerung nach Symmetrierung
r1432, 528
Gleichstrom im Zwischenkreis
r0068, 295
Hauptsollwert wirksam
r1073, 469
HF Dämpfungsspannung Istwert
r5171, 920
HF Damping Module Überlast I2t
r5173, 920
HF Temperaturen
r5172, 920
Hochlaufgeber Beschleunigung
r1149, 484
Hochlaufgeber Drehzahlsollwert am Ausgang
r1150, 484
Hochlaufgeber Geschwindigkeitssollwert am Ausgang
r1150, 484
Hochlaufgeber Sollwert am Eingang
r1119, 478
I_max-Regler Frequenzgang
r1343, 514
IF1 PROFIdrive PZD empfangen Doppelwort
r2060, 639
IF1 PROFIdrive PZD empfangen Wort
r2050, 635, 636
IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort senden
r8889, 1022
IF2 PZD empfangen Doppelwort
r8860, 1013
IF2 PZD empfangen Wort
r8850, 1009, 1010
Inselnetz Synchronisierung Sollwertführung
r5582, 949
Isd-Regler Ausgang
r1723, 590
Isq-Regler Ausgang
r1718, 590
Kippleistungswert
r1549, 567
Kippstromgrenze drehmomentbildend maximal
r1548, 566
Kraftausnutzung
r0081, 301
Kraftgrenze oben gesamt
r1534, 563
Kraftgrenze oben wirksam
r1538, 564
Kraftgrenze oben/motorisch
p1520, 554
Kraftgrenze oben/motorisch ohne Offset
r1526, 559
Kraftgrenze oben/motorisch Skalierung
p1524, 557
Kraftgrenze unten gesamt
r1535, 563
Kraftgrenze unten wirksam
r1539, 564
Kraftgrenze unten/generatorisch
p1521, 555
Kraftgrenze unten/generatorisch ohne Offset
r1527, 559
Kraftgrenze unten/generatorisch Skalierung
p1525, 558
Kraftistwert
r0080, 301
Kraftoffset Kraftgrenze
p1532, 562
Kraftsollwert Funktionsgenerator
r1651, 583
Kraftsollwert gesamt
r0079, 300
Kraftsollwert vor Kraftbegrenzung
r1509, 551
Längsspannungssollwert
r1732, 592
Langstator Kommutierungswinkel 1
p3878, 817
Langstator Kommutierungswinkel 2
p3879, 817
Last Masse
r1493, 547
Lastgetriebe Absolutwert
r2723, 743
Lastgetriebe Lagedifferenz
r2724, 743
Leistungsfaktorwert
r0087, 303
Leistungsteil Ausgangsstrom maximal
r0289, 341
Leistungsteil Temperaturen
r0037, 288
Leistungsteil Überlast I2t
r0036, 288
Leistungsteil Warnschwelle Modelltemperatur
r0293, 341
LR Drehzahlsollwert
r2560, 713
LR Drehzahlsollwert gesamt
r2562, 714
LR Drehzahlvorsteuerwert

- r2561, 713
- LR Geberjustage Offset
p2525, 703
- LR Geschwindigkeitsistwert
r2522, 702
- LR Geschwindigkeitssollwert
r2560, 713
- LR Geschwindigkeitssollwert gesamt
r2562, 713
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerwert
r2561, 713
- LR Kraftvorsteuerwert
r2564, 714
- LR Lageistwert
r2521, 702
- LR Lageistwertaufbereitung Gebersteuerwort
r2520, 701
- LR Lagereglerausgang Drehzahlgrenze
p2540, 707
- LR Lagereglerausgang Geschwindigkeitsgrenze
p2540, 707
- LR Lagereglerausgang I-Anteil
r2559, 712
- LR Lagereglerausgang P-Anteil
r2558, 712
- LR Lagereglereingang Regelabweichung
r2557, 712
- LR Lagesollwert nach Sollwertglättung
r2556, 711
- LR LU/mm
r2524, 702
- LR LU/Umdrehung
r2524, 702
- LR Messwert
r2523, 702
- LR Momentenvorsteuerwert
r2564, 714
- LR Schleppabstand aktuell
r2565, 714
- LR Schleppabstand dynamisches Modell
r2563, 714
- Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Ausgang
r3578, 781
- Master/Slave Wirkstromsollwert Multiplexer
Ausgang
r3573, 780
- Messgetriebe Geberrohwert absolut
r0486, 387, 388
- Messgetriebe Geberrohwert inkrementell
r0485, 387
- Messgetriebe Lagedifferenz
- r0477, 384
- Messtaster Diagnosewort
r0567, 396
- Messtaster Drehzahlwert
r0586, 398
- Messtaster Geschwindigkeitsistwert
r0586, 398
- Messtaster Messzeit gemessen
r0587, 398
- Messtaster Pulszähler
r0588, 398
- Messtaster-Zeitstempel
r0565, 395
- Messtaster-Zeitstempelbezug
r0566, 395
- Modulator Mode aktuell
r1809, 604
- Momentenausnutzung
r0081, 301
- Motorauslastung
r0034, 287
- Motorhaltebremse Startfrequenz
p1351, 516
- Motormodell Drehzahladaption I-Anteil
r1771, 598
- Motormodell Drehzahladaption Proportionalanteil
r1770, 598
- Motorpotenziometer Drehzahlsollwert vor
Hochlaufgeber
r1045, 465
- Motorpotenziometer Geschwindigkeitssollwert vor
Hochlaufgeber
r1045, 465
- Motorpotenziometer Sollwert nach Hochlaufgeber
r1050, 465, 466
- Motortemperatur
r0035, 287
- Netz PLL2 Frequenz
r6311, 951
- Netz PLL2 Netzwinkel gemessen
r6316, 952
- Netz PLL2 Phasenwinkel
r6314, 952
- Netz PLL2 Spannung geglättet
r6313, 951
- Netzfrequenz
r0066, 294
- Netzfrequenz geglättet
r0024, 283
- Netzstatikregelung Netzstrom Betrag
r5447, 931
- Nullmarkenüberwachung Differenzimpulse Anzahl

- p4688, 885
Par_schaltg Abweichung Strom in Phase U
r7020, 955
Par_schaltg Abweichung Strom in Phase V
r7021, 955
Par_schaltg Abweichung Strom in Phase W
r7022, 956
Par_schaltg Antrieb Ausgangsstrom maximal
r7220, 968
Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum
Wechselrichter
r7201, 962
Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase U
r7025, 956
Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase V
r7026, 956
Par_schaltg Maximale Abweichung Ströme Phase W
r7027, 956
Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase U
r7231, 971
Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase V
r7232, 971
Par_schaltg Phasenspannung Istwert Phase W
r7233, 971, 972
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U
r7223, 969
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase U Offset
r7226, 969
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V
r7224, 969
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase V Offset
r7227, 970
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W
r7225, 969
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Phase W Offset
r7228, 970
Par_schaltg Phasenstrom Istwert Summe U, V, W
r7229, 970
Par_schaltg Stromistwert Betrag
r7222, 968
Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 1 Istwert
r7315, 974
Par_schaltg VSM 10-V-Eingang 2 Istwert
r7316, 974
Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1
Istwert
r7310, 974
Par_schaltg VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2
Istwert
r7311, 974
Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u1 - u2
r7300, 973
Par_schaltg VSM Eingang Netzspannung u2 - u3
r7301, 973
Par_schaltg VSM Temperatur KTY
r7306, 973
Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung
r7030, 957
Par_schaltg Zwischenkreisspannung Abweichung
maximal
r7031, 957
Par_schaltg Zwischenkreisspannung Istwert
r7230, 970
P-Flussregler Ausgang
r1602, 574
Phasenstrom Istwert
r0069, 296
Pollagewinkel elektrisch normiert
r0093, 304
Pulsfrequenz
r1801, 602
Pulsverfahren Antwort
r1608, 576
Pulsverfahren Muster aktuell
r1606, 575
Querspannungssollwert
r1733, 592
Rastmomentkompensation Eingang/Ausgang
r5255, 922
Rechteckgeber Diagnose
r4689, 885
Redundante Gebergroblage + CRC
r0484, 387
Reibkennlinie Ausgang
r3841, 813
Schlupfkompensation Istwert
r1337, 513
SI Motion Diagnose Geschwindigkeit
r9714, 1092
SI Motion Diagnose Lageistwert lastseitig
r9713, 1091
SI Motion Diagnose Lageistwert motorseitig
r9712, 1091
SI Motion Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung
wirksam
r9733, 1096, 1097
Sollwert nach Richtungsbegrenzung
r1114, 477
Spindel Analogsensor S1 Messwert
r5002, 916
Spindel Digitalsensoren Status
r5003, 916
Spindel Eigenschaften/Status

r5000, 916	p2201, 678
Spindel Spannzustand	Technologieregler Festwert 10
r5001, 916	p2210, 680
Spindel Zusatztemperatur Istwert	Technologieregler Festwert 11
r4105, 853	p2211, 681
Statikrückführung Drehzahlreduktion	Technologieregler Festwert 12
r1490, 547	p2212, 681
Störpufferänderungen Zähler	Technologieregler Festwert 13
r0944, 447	p2213, 681
Stromistwert Betrag	Technologieregler Festwert 14
r0068, 295, 296	p2214, 681
Stromistwert Betrag geglättet	Technologieregler Festwert 15
r0027, 284	p2215, 682
Stromistwert feldbildend	Technologieregler Festwert 2
r0076, 298	p2202, 678
Stromistwert kraftbildend	Technologieregler Festwert 3
r0078, 300	p2203, 679
Stromistwert momentenbildend	Technologieregler Festwert 4
r0078, 299, 300	p2204, 679
Strommodell Isq nach Istwertnachführung	Technologieregler Festwert 5
r1639, 581	p2205, 679
Strommodell Lastwinkel	Technologieregler Festwert 6
r1627, 579	p2206, 679
Stromsollwert feldbildend	Technologieregler Festwert 7
r0075, 298	p2207, 680
Stromsollwert kraftbildend	Technologieregler Festwert 8
r0077, 299	p2208, 680
Stromsollwert momentenbildend	Technologieregler Festwert 9
r0077, 299	p2209, 680
Summe Stör- und Warnpufferänderungen	Technologieregler Festwert wirksam
r2120, 660	r2224, 683
Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz	Technologieregler Istwert nach Filter
r3805, 804	r2266, 690
Sync-Netz-Antrieb Korrekturfrequenz	Technologieregler Istwert skaliert
r3812, 805	r2272, 691
Sync-Netz-Antrieb Phasendifferenz	Technologieregler Maximalbegrenzung
r3808, 804	p2291, 693
Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz	Technologieregler Minimalbegrenzung
r3814, 805	p2292, 693
Sync-Netz-Antrieb Zielfrequenz	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert
r3804, 804	nach HLG
TB30 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent	r2250, 686
r4055, 835	Technologieregler Motorpotenziometer Sollwert vor
TB30 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell	HLG
r4052, 834	r2245, 686
Technologieregler Ausgang Skalierung	Technologieregler Sollwert nach Filter
p2295, 694	r2262, 689
Technologieregler Ausgangssignal	Technologieregler Sollwert nach Hochlaufgeber
r2294, 694	r2260, 688
Technologieregler Fehler	Temperatureingang
r2273, 692	r0035, 287
Technologieregler Festwert 1	TM120 Temperaturistwert

- r4105, 854
TM150 Gruppe Temperaturistwert Maximalwert
r4112, 855
TM150 Gruppe Temperaturistwert Minimalwert
r4113, 855
TM150 Gruppe Temperaturistwert Mittelwert
r4114, 855
TM150 Temperaturistwert
r4105, 854
TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status
r4024, 824
TM15DI/DO Digitaleingänge 16 ... 23 Status
invertiert
r4025, 824
TM31 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055, 835
TM31 Analogeingänge Eingangsspannung/-strom
aktuell
r4052, 834
TM31 Temperaturistwert
r4105, 854
TM41 Analogeingänge Aktueller Wert in Prozent
r4055, 835
TM41 Analogeingänge Eingangsspannung aktuell
r4052, 834
TM41 Gebernachbildung Diagnose Gn_XIST1
r0479, 384
TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST1
r0482, 386
TM41 Gebernachbildung Lageistwert Gn_XIST2
r0483, 386
TM41 Gebernachbildung Zustandswort Gn_ZSW
r0481, 385
Trafo Sekundärspannung
r5498, 939
Trafo Sekundärspannung transformiert
r5488, 938
Trafo Sekundärstrom
r5497, 939
Trägheitsmoment gesamt
r1493, 547
Transformationswinkel
r0094, 304, 305
U/f-Steuerung Eco-Faktor Istwert
r1348, 515
Vdc-Regler Ausgang
r1258, 502
Vdc-Regler Ausgang (U/f)
r1298, 508
VSM 10-V-Eingang 1 Istwert
r3673, 791
VSM 10-V-Eingang 2 Istwert
r3674, 791
VSM 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert
r3671, 790
VSM 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert
r3672, 790
VSM Eingang Netzspannung u1 - u2
r3661, 787
VSM Eingang Netzspannung u2 - u3
r3662, 787
VSM Netzfilter Kapazität
r3677, 791
VSM Temperatur KTY
r3666, 788
VSM Temperatúrauswertung Status
r3664, 788
VSM2 10-V-Eingang 1 Istwert
r5473, 935
VSM2 10-V-Eingang 2 Istwert
r5474, 935
VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 1 Istwert
r5471, 935
VSM2 10-V-Eingang Stromwandler 2 Istwert
r5472, 935
VSM2 Eingang Netzspannung u1 - u2
r5461, 933
VSM2 Eingang Netzspannung u2 - u3
r5462, 934
VSM2 Temperatur KTY
r5466, 934
VSM2 Temperatúrauswertung Status
r5464, 934
Warnpufferänderungen Zähler
r2121, 660
Winkeldifferenz
r1359, 516
Wirkleistungsistwert
r0082, 302
Wirkleistungsistwert geglättet
r0032, 286
Wirkstromistwert
r0078, 299
Wirkstromsollwert
r0077, 299
XIST1_ERW Istwert
r4653, 879
Zentraler Messtaster Messzeit fallende Flanke
r0687, 411
Zentraler Messtaster Messzeit steigende Flanke
r0686, 410
Zentraler Messtaster Zustandswort Anzeige
r0688, 411
Zusatzdrehmoment und Beschleunigungsmoment

- r1516, 553
 Zusatzsollwert wirksam
 r1077, 470
 Zwischenkreisregler Wirkstrom Sollwert
 r3517, 775
 Zwischenkreisspannung geglättet
 r0026, 283, 284
 Zwischenkreisspannung Istwert
 r0070, 296, 297
 Zwischenkreisspannung Sollwert
 r0088, 303, 304
 CO/BO
 Ankerkurzschluss/Gleichstrombremsung
 Zustandswort
 r1239, 499
 Antriebsdatensatz DDS angewählt
 r0837, 430
 Antriebsdatensatz DDS wirksam
 r0051, 291
 Antriebskopplung Zustands-/Steuerwort
 r0863, 435
 Befehlsdatensatz CDS angewählt
 r0836, 430
 Befehlsdatensatz CDS wirksam
 r0050, 290
 Bypass Steuer-/Zustandswort
 r1261, 502
 CU Digitaleingänge Status
 r0722, 413
 CU Digitaleingänge Status invertiert
 r0723, 413, 414
 CX Digitaleingänge Status
 r0722, 413
 CX Digitaleingänge Status invertiert
 r0723, 414
 Datensatzumschaltung Zustandswort
 r0835, 429, 430
 Digitaleingänge Status
 r4022, 822
 Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung
 Zustandswort
 r5522, 943
 Dynamische Netzstützung Zustandswort
 r5502, 940
 Einspeisung gesamt Betrieb
 r0873, 436
 Einspeisung Zustandswort
 r3405, 765, 766
 EPOS Zustandswort 1
 r2683, 738
 EPOS Zustandswort 2
 r2684, 738
 EPOS Zustandswort Aktiver Verfahrtsatz
 r2670, 735
 Erregung Steuerwort
 r1648, 582
 Erregung Zustandswort
 r1649, 583
 Fangen U/f-Steuerung Status
 r1204, 490
 Fangen Vektorregelung Status
 r1205, 490
 Fehlende Freigaben
 r0046, 289, 290
 Hochlaufgeber Zustandswort
 r1199, 489
 Langstator Zustandswort
 r3875, 816, 817
 LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 1
 r2527, 703
 LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 2
 r2528, 704
 LR Istwerterfassung Zustandswort Geber 3
 r2529, 704
 LR Zustandswort
 r2526, 703
 Meldungen Zustandswort global
 r3114, 757
 Motorhaltebremse Zustandswort
 r1229, 497
 Motorumschaltung Schützrückmeldung
 Zustandswort
 r0832, 429
 Motorumschaltung Zustandswort
 r0830, 429
 NAMUR Meldebitleiste
 r3113, 757
 Netz Leistungsschalter Ansteuersignale
 r5493, 938
 Netz PLL2 Statuswort
 r5572, 948
 Netz Synchronisierung Statuswort
 r5499, 939
 Netzstatikregelung Zustandswort
 r5402, 923
 Netzüberwachung Zustandswort
 r5542, 944
 Nockenfunktion Ausgang
 r0716, 412
 ODER-Verknüpfung Ergebnis
 r2817, 744
 Pe Energiesparen aktiv/inaktiv

- r5613, 951
Reibkennlinie Zustandswort
r3840, 812
SI Digitalausgänge Status
r1005, 1129
SI Digitalausgänge Status (Prozessor 1)
r1005, 1128
SI Digitalausgänge Status (Prozessor 2)
r1015, 1134
SI Digitaleingänge 20 ... 23 Status
r1005, 1129
SI Digitaleingänge Status
r1005, 1128
SI Digitaleingänge Status (Prozessor 1)
r1005, 1128
SI Digitaleingänge Status (Prozessor 2)
r1015, 1134
SI Motion Ansteuersignale 1
r9718, 1092
SI Motion Ansteuersignale 2
r9719, 1092
SI Motion antriebsintegriert Diagnosesignale
r9723, 1094
SI Motion antriebsintegriert Statussignale
r9722, 1093
SI Motion antriebsintegriert Steuersignale
r9720, 1093
SI Motion Safety Info Channel Zustandswort
r9734, 1097
SI Motion Statussignale
r9721, 1093
SI Status
r1005, 1129
SI Status (Control Unit + Motor Module)
r9773, 1101
SI Status (Control Unit)
r9772, 1101
SI Status (Gruppe STO)
r9774, 1102
SI Status (Motor Module)
r9872, 1107
Steuerwort Ablaufsteuerung
r0898, 440
Steuerwort Ablaufsteuerung Einspeisung
r0898, 439
Steuerwort Ablaufsteuerung Geber DO
r0898, 439
Steuerwort Antriebsobjekt 1
r0898, 439
Steuerwort BOP
r0019, 281
Steuerwort Drehzahlregler
r1406, 519
Steuerwort Geschwindigkeitsregler
r1406, 519
Steuerwort Sollwertkanal
r1198, 489
Steuerwort Störungen/Warnungen
r2138, 663
Stromhystereseregler Ablaufsteuerung
Zustandswort
r5452, 932
Sync-Netz-Antrieb Steuerwort
r3803, 804
Sync-Netz-Antrieb Zustandswort
r3819, 805
TB30 Digitaleingänge Status
r4022, 823
Technologieregler Festwertauswahl Zustandswort
r2225, 683
Technologieregler Zustandswort
r2349, 696
TM15DI/DO Digitaleingänge Status
r4022, 823
TM15DI/DO Digitaleingänge Status invertiert
r4023, 824
TM31 Digitaleingänge Status
r4022, 823
TM31 Digitaleingänge Status invertiert
r4023, 824
TM41 Digitaleingänge Status
r4022, 823
TM41 Gebernachbildung Status
r4402, 874
Triggerwort für Störungen und Warnungen
r2129, 662
UND-Verknüpfung Ergebnis
r2811, 744
Wiedereinschaltautomatik Status
r1214, 493
XIST1_ERW Status
r4654, 879
Zustandswort Ablaufsteuerung
r0899, 441
Zustandswort Ablaufsteuerung Einspeisung
r0899, 440
Zustandswort Ablaufsteuerung Geber DO
r0899, 441
Zustandswort Antriebsobjekt 1
r0899, 440
Zustandswort Drehzahlregler
r1407, 519, 520
Zustandswort Geschwindigkeitsregler

r1407, 520
 Zustandswort Regelung
 r0056, 291
 Zustandswort Störungen/Warnungen 1
 r2139, 663
 Zustandswort Störungen/Warnungen 2
 r2135, 663
 Zustandswort Stromregler
 r1408, 520
 Zustandswort Überwachungen 1
 r2197, 676, 677
 Zustandswort Überwachungen 2
 r2198, 677
 Zustandswort Überwachungen 3
 r2199, 677, 678
 Zustandswort Zwischenkreisregelung
 r3405, 766
 COLLCHECK_LEVEL
 MD 19830, 92
 COLLECT_TOOL_CHANGE
 MD 20128, 97
 COLLISION_CONFIG
 MD 18950, 88
 COLLISION_SAFETY_DIST
 MD 10622, 39
 COLLISION_TOLERANCE
 MD 10619, 39
 COM_CONFIGURATION
 MD 10161, 30
 COM_IPO_STRATEGY
 MD 10073, 27
 COM_IPO_TIME_RATIO
 MD 10072, 27
 COMM BOARD Diagnosekanal lesen
 r8858, 1012
 COMM BOARD Empfangs-Konfigurationsdaten
 r8849, 1009
 COMM BOARD Identifikationsdaten
 r8859, 1013
 COMM BOARD Sende-Konfiguration aktivieren
 p8842, 1008
 COMM BOARD Sende-Konfigurationsdaten
 p8841, 1008
 COMM BOARD Überwachungszeit
 p8840, 1007
 COMM BOARD Zustand
 r8854, 1012
 COMM INT Empfangs-Konfigurationsdaten
 r2058, 639
 COMM INT Identifikationsdaten
 r2059, 639
 COMM INT Überwachungszeit
 p2040, 633
 COMM INT Zustand
 r2054, 638
 COMP_ADD_VELO_FACTOR
 MD 32760, 179
 COMP_MASK
 MD 19300, 90
 COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_1
 MD 10530, 38
 COMPAR_ASSIGN_ANA_INPUT_2
 MD 10531, 38
 COMPAR_THRESHOLD_1
 MD 41600, 212
 COMPAR_THRESHOLD_2
 MD 41601, 212
 COMPAR_TYPE_1
 MD 10540, 38
 COMPAR_TYPE_2
 MD 10541, 38
 COMPRESS_BLOCK_PATH_LIMIT
 MD 20170, 99
 COMPRESS_CONTUR_TOL
 MD 42475, 215
 COMPRESS_ORI_ROT_TOL
 MD 42477, 216
 COMPRESS_ORI_TOL
 MD 42476, 216
 COMPRESS_POS_TOL
 MD 33100, 181
 COMPRESS_SMOOTH_FACTOR
 MD 20485, 105
 COMPRESS_SMOOTH_FACTOR_2
 MD 20487, 106
 COMPRESS_SPLINE_DEGREE
 MD 20486, 106
 COMPRESS_VELO_TOL
 MD 20172, 99
 COMPRESSOR_MODE
 MD 20482, 105
 COMPRESSOR_PERFORMANCE
 MD 20484, 105
 CONE_ANGLE
 MD 42995, 221
 CONST_VELO_MIN_TIME
 MD 20500, 106
 CONTOUR_ASSIGN_FASTOUT
 MD 21070, 110
 CONTOUR_DEF_ANGLE_NAME
 MD 10652, 40
 CONTOUR_SAMPLING_FACTOR
 MD 10682, 41

CONTOUR_TOL
MD 36400, 191

CONTOUR_TUNNEL_REACTION
MD 21060, 110

CONTOUR_TUNNEL_TOL
MD 21050, 110

CONTOURHANDWH_IMP_PER_LATCH
MD 11322, 51

CONTPREC
MD 42450, 215

Control Unit Betriebsanzeige
r0002, 273

Control Unit Firmware-Version
r0018, 281

Control Unit Temperatur
r0037, 288

CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS
MD 13120, 63

CONVERT_SCALING_SYSTEM
MD 10260, 31

COREFILE_NAME
MD 18930, 88

CORNER_SLOWDOWN_CRIT
MD 42526, 217

CORNER_SLOWDOWN_END
MD 42522, 217

CORNER_SLOWDOWN_OVR
MD 42524, 217

CORNER_SLOWDOWN_START
MD 42520, 217

CORR_VELO
MD 32070, 172

COUP_SYNC_DELAY_TIME
MD 37240, 204

COUPLE_AXIS_1
MD 21300, 116

COUPLE_BLOCK_CHANGE_CTRL_1
MD 21320, 116

COUPLE_IS_WRITE_PROT_1
MD 21340, 116

COUPLE_POS_TOL_COARSE
MD 37200, 203

COUPLE_POS_TOL_COARSE_2
MD 37202, 203

COUPLE_POS_TOL_FINE
MD 37210, 204

COUPLE_POS_TOL_FINE_2
MD 37212, 204

COUPLE_RATIO_1
MD 42300, 214

COUPLE_RESET_MODE_1
MD 21330, 116

COUPLE_VELO_TOL_COARSE
MD 37220, 204

COUPLE_VELO_TOL_FINE
MD 37230, 204

COUPLING_MODE_1
MD 21310, 116

CPREC_WITH_FFW
MD 20470, 105

CRIT_SPLINE_ANGLE
MD 42470, 215

CTAB_DEFAULT_MEMORY_TYPE
MD 20905, 109

CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION
MD 20900, 109

CTRL_OUT_LIMIT
MD 36210, 190

CTRL_OUT_LIMIT_TIME
MD 36220, 190

CTRL_OUT_MODULE_NR
MD 30110, 165

CTRL_OUT_NR
MD 30120, 165

CTRL_OUT_TYPE
MD 30130, 165

CU Analogeingang Betragsbildung aktivieren
p0766, 420

CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung
Anschwellenschwelle
p0761, 420

CU Analogeingang Drahtbruchüberwachung
Verzögerungszeit
p0762, 420

CU Analogeingang Fenster zur Rauschunterdrückung
p0768, 421

CU Analogeingang Glättungszeitkonstante
p0753, 419

CU Analogeingang Kennlinie Wert x1
p0757, 419

CU Analogeingang Kennlinie Wert x2
p0759, 419

CU Analogeingang Kennlinie Wert y1
p0758, 419

CU Analogeingang Kennlinie Wert y2
p0760, 420

CU Analogeingang Offset
p0763, 420

CU Analogeingang Simulationsmodus
p0797, 425

CU Analogeingang Simulationsmodus Sollwert
p0798, 425

CU Analogeingang Typ
p0756, 419

- CU Digitalausgänge invertieren
p0748, 418
 - CU Digitalausgänge Status
r0747, 417, 418
 - CU Digitalausgänge Zugriffshoheit
r0729, 414, 415
 - CU Digitaleingänge Klemmenistwert
r0721, 412, 413
 - CU Digitaleingänge Simulationsmodus
p0795, 424
 - CU Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p0796, 424, 425
 - CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p0799, 425, 426
 - CU Eingang oder Ausgang einstellen
p0728, 414
 - CUBIC_SPLINE_BLOCKS
MD 20160, 98
 - CU-LINK Slave Komponentenummer
p0162, 324
 - CURV_EFFECT_ON_PATH_ACCEL
MD 20602, 107
 - CURV_EFFECT_ON_PATH_JERK
MD 20603, 107
 - CUTCOM_ACT_DEACT_CTRL
MD 42494, 216
 - CUTCOM_CLSD_CONT
MD 42496, 216
 - CUTCOM_CORNER_LIMIT
MD 20210, 100
 - CUTCOM_CURVE_INSERT_LIMIT
MD 20230, 101
 - CUTCOM_DECEL_LIMIT
MD 42528, 217
 - CUTCOM_G40_STOPRE
MD 42490, 216
 - CUTCOM_INTERS_POLY_ENABLE
MD 20256, 101
 - CUTCOM_MAX_DISC
MD 20220, 101
 - CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS
MD 20240, 101
 - CUTCOM_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
MD 20250, 101
 - CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS
MD 20252, 101
 - CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT
MD 21080, 110
 - CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT
MD 21082, 110
 - CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT
MD 21084, 111
 - CUTDIRMOD
MD 42984, 221
 - CUTMOD_ERR
MD 20125, 97
 - CUTMOD_INIT
MD 20127, 97
 - CUTMODK_INIT
MD 20129, 97
 - CUTTING_EDGE_DEFAULT
MD 20270, 102
 - CUTTING_EDGE_RESET_VALUE
MD 20130, 97
 - CX Digitalausgänge invertieren
p0748, 418
 - CX Digitalausgänge Status
r0747, 417
 - CX Digitalausgänge Zugriffshoheit
r0729, 415
 - CX Digitaleingänge Klemmenistwert
r0721, 412
 - CX Digitaleingänge Simulationsmodus
p0795, 424
 - CX Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p0796, 425
 - CX Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p0799, 426
 - CX Eingang oder Ausgang einstellen
p0728, 414
- ## D
- D_NO_FCT_CYCLE_NAME
MD 11717, 56
 - Datensatzumschaltung Konfiguration
p0833, 429
 - Datentransfer wortweise Skalierung
p8520, 991
 - Debug-Monitor Schnittstelle Auswahl
p2039, 633
 - Debypass Verzögerungszeit
p1263, 503
 - DEFAULT_FEED
MD 42110, 213
 - DEFAULT_ROT_FACTOR_R
MD 42150, 213
 - DEFAULT_SCALE_FACTOR_AXIS
MD 43120, 222
 - DEFAULT_SCALE_FACTOR_P
MD 42140, 213
 - DEPTH_OF_LOGFILE_OPT
MD 17600, 70

DEPTH_OF_LOGFILE_OPT_PF
MD 17610, 71

DES_VELO_LIMIT
MD 36520, 191

Diagnose Gebersteuerwort Gn_STW
r0487, 388

Diagnose Telegrammauswahl
p7830, 980

Diagnoseattribute Störung
r3122, 758

Diagnoseattribute Warnung
r3123, 758

DIAMETER_AX_DEF
MD 20100, 94

Digitalausgänge invertieren
p4048, 832

Digitalausgänge Status
r4047, 832

Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 822

d-Induktivität Identifikationsstrom
r1933, 616

d-Induktivität identifiziert
r1932, 616

DIR_VECTOR_NAME_TAB
MD 10640, 40

DISABLE_PLC_START
MD 22622, 123

DISP_COORDINATE_SYSTEM
MD 52000, 240

DISP_NUM_AXIS_BIG_FONT
MD 52010, 240

DISP_PLANE_MILL
MD 52005, 240

DISP_PLANE_TURN
MD 52006, 240

DISP_RES_ANGLE
MD 51020, 228

DISP_RES_INCH
MD 51010, 227

DISP_RES_INCH_CUT_RATE
MD 51014, 228

DISP_RES_INCH_FEED_P_REV
MD 51011, 227

DISP_RES_INCH_FEED_P_TIME
MD 51012, 227

DISP_RES_INCH_FEED_P_TOOTH
MD 51013, 228

DISP_RES_MM
MD 51000, 227

DISP_RES_MM_CONST_CUT_RATE
MD 51004, 227

DISP_RES_MM_FEED_PER_REV
MD 51001, 227

DISP_RES_MM_FEED_PER_TIME
MD 51002, 227

DISP_RES_MM_FEED_PER_TOOTH
MD 51003, 227

DISP_RES_ROT_AX_FEED
MD 51022, 228

DISP_RES_SPINDLE
MD 51021, 228

DISPLAY_AXIS
MD 20098, 94

DISPLAY_FUNCTION_MASK
MD 10284, 32

DISPLAY_IS_MODULO
MD 30320, 167

DISPLAY_MODE_POSITION
MD 10136, 30

DISPLAY_SWITCH_OFF_INTERVAL
MD 9006, 24

DO Speicherverbrauch Istwertermittlung Auswahl
p9990, 1116

DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN
MD 10500, 37

DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT
MD 10510, 37

DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_IN
MD 10502, 37

DPIO_RANGE_ATTRIBUTE_OUT
MD 10512, 37

DPIO_RANGE_LENGTH_IN
MD 10501, 37

DPIO_RANGE_LENGTH_OUT
MD 10511, 37

DRAW_POS_TRIGGER_TIME
MD 10690, 41

Drehende Messung Auswahl
p1960, 620

Drehende Messung Gebertest Strichzahl ermittelt
r1973, 623

Drehende Messung Hoch-/Rücklaufzeit
p1958, 619

Drehende Messung Konfiguration
p1959, 619, 620
r3928, 819

Drehmomentistwert geglättet
r0031, 286

Drehmomentistwertfilter Zeitkonstante
p3233, 761

Drehmomentkonstante identifiziert
r1937, 617

- Drehmomentschwellwert 1
p2174, 670
- Drehmomentschwellwert 2
p2194, 676
- Drehmomentsollwert statisch (SLVC)
p1610, 576
- Drehsinn
p1821, 607
- Drehz_reg_opt Drehzahl
p1965, 621
- Drehz_reg_opt Dynamikfaktor
p1967, 621
- Drehz_reg_opt Dynamikfaktor aktuell
r1968, 622
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Periodenanzahl ermittelt
r1972, 623
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Schwingfrequenz ermittelt
r1970, 622
- Drehz_reg_opt Schwingungstest Standardabweichung ermittelt
r1971, 622
- Drehz_reg_opt Trägheitsmoment ermittelt
r1969, 622
- Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus
p0492, 391
- Drehzahlfestsollwert Nummer aktuell
r1197, 489
- Drehzahlgrenze Sollwertkanal
p1063, 468
- Drehzahlistwert 1/min geglättet
r0022, 282, 283
- Drehzahlistwert Glättungszeit
p1441, 531
- Drehzahlistwert Glättungszeit geberlos
p1451, 534
- Drehzahlistwert Mittelwertbildung
p4685, 884
- Drehzahlistwertfilter 5 Nenner-Dämpfung
p1679, 588
- Drehzahlistwertfilter 5 Nenner-Eigenfrequenz
p1678, 588
- Drehzahlistwertfilter 5 Typ
p1677, 588
- Drehzahlistwertfilter 5 Zähler-Dämpfung
p1681, 588
- Drehzahlistwertfilter 5 Zähler-Eigenfrequenz
p1680, 588
- Drehzahlistwertfilter Aktivierung
p1413, 521
- Drehzahlistwertfilter Nenner-Dämpfung
p1448, 533
- Drehzahlistwertfilter Nenner-Eigenfrequenz
p1447, 533
- Drehzahlistwertfilter Typ
p1446, 533
- Drehzahlistwertfilter Zähler-Dämpfung
p1450, 534
- Drehzahlistwertfilter Zähler-Eigenfrequenz
p1449, 534
- Drehzahlistwertfilter Zeitkonstante
p2153, 666
- Drehzahlregelung Erweiterte Konfiguration
p1409, 520
- Drehzahlregelung Konfiguration
p1400, 517, 518
- Drehzahlregler Adaptiondrehzahl oben
p1465, 540, 541
- Drehzahlregler Adaptiondrehzahl unten
p1464, 540
- Drehzahlregler Drehzahlistwert Glättungszeit
p1442, 531
- Drehzahlregler Drehzahlistwert Glättungszeit (SLVC)
p1452, 535
- Drehzahlregler Drehzahlsollwert statisch
r1444, 532
- Drehzahlregler Geberloser Betrieb Nachstellzeit
p1472, 543
- Drehzahlregler Geberloser Betrieb P-Verstärkung
p1470, 542, 543
- Drehzahlregler Integratorrückführung Zeitkonstante
p1494, 548
- Drehzahlregler Kp Adaptiondrehzahl oben Skalierung
p1461, 538
- Drehzahlregler Nachstellzeit Adaptiondrehzahl unten
p1462, 539
- Drehzahlregler Nachstellzeit wirksam
r1469, 542
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben
p1457, 536, 537
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten
p1456, 536
- Drehzahlregler P-Verstärkung Adaptiondrehzahl unten
p1460, 538
- Drehzahlregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 541
- Drehzahlregler Referenzmodell Dämpfung
p1434, 529
- Drehzahlregler Referenzmodell Eigenfrequenz
p1433, 528

- Drehzahlregler Referenzmodell Totzeit
p1435, 529
- Drehzahlregler Tn Adaptiondrehzahl oben Skalierung
p1463, 539
- Drehzahlschwelle motorisch/generatorisch
p1546, 566
- Drehzahlschwellwert 1
p2141, 664
- Drehzahlschwellwert 2
p2155, 667
- Drehzahlschwellwert 3
p2161, 668
- Drehzahlschwellwert 4
p2163, 668
- Drehzahlschwellwert 7
p3236, 761
- Drehzahlsollwert geglättet
r0020, 281
- Drehzahlsollwert I-Anteil
r1439, 530
- Drehzahlsollwert Konfiguration
p1189, 487
- Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418, 523
- Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417, 522
- Drehzahlsollwertfilter 1 Typ
p1415, 522
- Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1420, 524
- Drehzahlsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1419, 523
- Drehzahlsollwertfilter 1 Zeitkonstante
p1416, 522
- Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1424, 525
- Drehzahlsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1423, 525
- Drehzahlsollwertfilter 2 Typ
p1421, 524
- Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1426, 526
- Drehzahlsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1425, 525
- Drehzahlsollwertfilter 2 Zeitkonstante
p1422, 524
- Drehzahlsollwertfilter Aktivierung
p1414, 521
- Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Totzeit
p1428, 526, 527
- Drehzahlvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante
p1429, 527
- DRIFT_ENABLE
MD 36700, 192
- DRIFT_LIMIT
MD 36710, 192
- DRIFT_VALUE
MD 36720, 192
- DRILL_MID_MAX_ECCENT
MD 55489, 257
- DRILL_SPOT_DIST
MD 55490, 257
- DRILL_TAPPING_SET_GG12
MD 55481, 256
- DRILL_TAPPING_SET_GG21
MD 55482, 257
- DRILL_TAPPING_SET_GG24
MD 55483, 257
- DRILL_TAPPING_SET_MC
MD 55484, 257
- DRILL_VELO_LIMIT
MD 35550, 188
- DRIVE_AX_RATIO_DENOM
MD 31050, 170
- DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
MD 31060, 170
- DRIVE_AX_RATIO2_DENOM
MD 31064, 170
- DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA
MD 31066, 170
- DRIVE_DIAGNOSIS
MD 13100, 62
- DRIVE_ENC_RATIO_DENOM
MD 31070, 170
- DRIVE_ENC_RATIO_NUMERA
MD 31080, 170
- DRIVE_FUNCTION_MASK
MD 13070, 62
- DRIVE_LOGIC_ADDRESS
MD 13050, 62
- DRIVE_SIGNAL_TRACKING
MD 36730, 192
- DRIVE_TELEGRAM_TYPE
MD 13060, 62
- DRIVE_TYPE_DP
MD 13080, 62
- DRIVE-CLiQ Bandbreitenauslastung
r9987, 1116
- DRIVE-CLiQ DPRAM-Nutzung
r9988, 1116
- DRIVE-CLiQ Hub Module Betriebsanzeige
r0002, 274
- DRIVE-CLiQ Hub Module EPROM-Daten Version
r0157, 322

- DRIVE-CLiQ Hub Module Erkennung über LED
p0154, 321
- DRIVE-CLiQ Hub Module Firmware-Version
r0158, 323
- DRIVE-CLiQ Hub Module Komponentenummer
p0151, 320
- DRIVE-CLiQ Systemauslastung
r9986, 1115
- DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle
Master
p9915, 1111
- DRIVE-CLiQ Übertragungsfehler Abschaltsschwelle
Slave
p9916, 1112
- DRIVE-CLiQ-Komponente Komponentenummer
p7820, 979
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterindex
p7822, 979
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameternummer
p7821, 979
- DRIVE-CLiQ-Komponente Parameterwert gelesen
r7823, 979
- DRIVE-CLiQ-Komponente Status
r0196, 327
- DRIVE-CLiQ-Komponente Versionen
r7825, 979
- DRV_DIAG_DO_AND_COMP_NAMES
MD 9107, 25
- DRY_RUN_FEED
MD 42100, 212
- DRY_RUN_FEED_MODE
MD 42101, 213
- DRYRUN_MASK
MD 10704, 42
- DSC Geberanpassung Faktor
p1193, 488
- DSC Geberauswahl
p1192, 488
- DSC Symmetrierzeitkonstante additiv T_SYMM_ADD
p1427, 526
- DYN_LIMIT_RESET_MASK
MD 32320, 174
- DYN_MATCH_ENABLE
MD 32900, 180
- DYN_MATCH_TIME
MD 32910, 180
- Dynamische Netzstützung Ablaufsteuerung
Zustandswechsel
p5529, 943
- Dynamische Netzstützung Anzeige Blindleistung
r5516, 942
- Dynamische Netzstützung Anzeige Wirkleistung
r5515, 942
- Dynamische Netzstützung Kennlinie Blindstromsollwert
p5506, 940
- Dynamische Netzstützung Kennlinie Spannungswerte
p5505, 940
- Dynamische Netzstützung Konfiguration
p5500, 939
- Dynamische Netzstützung Mindestzeit Betriebszustand
p5528, 943
- Dynamische Netzstützung Skalierungswerte
p5509, 941
- Dynamische Netzstützung Vdc-Schwellen
p5508, 941
- Dynamische Netzstützung Zeiten
p5507, 941
- ## E
- EG_ACC_TOL
MD 37560, 207
- EG_VEL_WARNING
MD 37550, 206
- Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 849
- Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 825
- Einheitensystem Auswahl
p0505, 394
- Einheitensystem Motor-Ersatzschaltbilddaten
p0349, 357
- Einheitenumschaltung Angepasste Parameter
r9451, 1049
- Einsatzdrehzahl Feldschwächung Vdc = 600 V
p0348, 357
- Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung Vdc = 600 V
p0348, 357
- Einschaltverzögerung n_ist = n_soll
p2167, 669
- Einschaltverzögerung v_ist = v_soll
p2167, 669
- Einschaltverzögerung Vergleichswert erreicht
p2156, 667
- Einspeisung Anregungsamplitude C-Identifikation
p3416, 767
- Einspeisung Anregungsfrequenz C-Identifikation
p3417, 767
- Einspeisung Anregungsstrom L-Identifikation
p3415, 767
- Einspeisung Aussteuergrad Grenze
p3480, 772

- Einspeisung Betriebsanzeige
r0002, 273
- Einspeisung Blindstrom Festsollwert
p3610, 782
- Einspeisung Blindstrom Filter
r3471, 772
- Einspeisung Blindstromregler Integralanteil
r3619, 783
- Einspeisung Blindstromregler Regelabweichung
r3608, 782
- Einspeisung Eingangsspannung Usd
(Wirkkomponente)
r3632, 784
- Einspeisung Eingangsspannung Usq
(Blindkomponente)
r3633, 784
- Einspeisung Filterkapazität
p0221, 332
- Einspeisung Filterwiderstand
p0222, 332
- Einspeisung Hochsetzfaktor maximal
p3508, 773
- Einspeisung Identifizierungsart
p3410, 766
- Einspeisung Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 277
- Einspeisung Induktivität
p3421, 768
- Einspeisung Induktivität identifiziert
r3411, 767
- Einspeisung Induktivität zwischen Filter und
Leistungsteil
p0223, 332
- Einspeisung Induktivität zwischen Netz und Filter
p0225, 332
- Einspeisung I-Offset-Messung Überwachungszeit
p3491, 773
- Einspeisung Kompensation Ventilverriegelungszeit
Betriebsart
p1827, 607
- Einspeisung Konfigurationswort
p3400, 765
- Einspeisung Netzfilter Maximalstrom
r3534, 778
- Einspeisung Netzfiltertyp
p0220, 331
- Einspeisung Netzfrequenzeinstellung
p3409, 766
- Einspeisung Netzinduktivität
p3424, 768
- Einspeisung Netzinduktivität identifiziert
r3414, 767
- Einspeisung Netzstörung Maximalzeit
p3462, 771
- Einspeisung Netzunterspannung Verzögerungszeit
p3492, 773
- Einspeisung Netzwinkeländerung
Phasenausfallerkennung
p3463, 771
- Einspeisung Oberschwingungsregler Ausgang
r3626, 784
- Einspeisung Oberschwingungsregler Ordnung
p3624, 784
- Einspeisung Oberschwingungsregler Skalierung
p3625, 784
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung
Begrenzung
p7038, 958
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung
Betriebsart
p7035, 957
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregelung
Nachstellzeit
p7037, 958
- Einspeisung Par_schaltg Kreisstromregler
Proportionalverstärkung
p7036, 957
- Einspeisung Par_schaltg Strombetrag generatorisch
zulässig
r7221, 968
- Einspeisung Par_schaltg Strombetrag motorisch
zulässig
r7220, 968
- Einspeisung Parameter zurücksetzen
p0970, 449
- Einspeisung PLL Glättungszeit
p3458, 770
- Einspeisung PLL Zustand
r3452, 770
- Einspeisung PLL-Regelabweichung
r3460, 770
- Einspeisung PLL-Regelabweichung nach Filterung
r3461, 771
- Einspeisung Regelung Zustand
r3602, 781
- Einspeisung Reserveregler Ausgang
r3485, 773
- Einspeisung Reserveregler Dynamik
p3481, 773
- Einspeisung Streckenparameter Skalierung
p3425, 768
- Einspeisung Stromaufteilungsfaktor
p3516, 775

- Einspeisung Stromgrenze generatorisch
p3531, 777
- Einspeisung Stromgrenze motorisch
p3530, 777
- Einspeisung Stromwertfilter Glättungszeit
p3614, 783
- Einspeisung Stromregler Nachstellzeit
p3617, 783
- Einspeisung Stromregler P-Verstärkung
p3615, 783
- Einspeisung Stromregleradaption Reduktionsfaktor
p3622, 784
- Einspeisung Stromregleradaption untere
Einsatzschwelle
p3620, 783
- Einspeisung Stromvorsteuerung Faktor D-Anteil
p3603, 782
- Einspeisung Vdc Rampendauer
p3566, 779
- Einspeisung Vdc-Beobachter Zeitkonstante
p3564, 779
- Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil
r3554, 778
- Einspeisung Vdc-Regler Integralanteil Schnelleingriff
p3555, 778
- Einspeisung Vdc-Regler Nachstellzeit
p3562, 779
- Einspeisung Vdc-Regler Proportionalverstärkung
p3560, 779
- Einspeisung Verzögerungszeit AUS1-Befehl
p3490, 773
- Einspeisung Vorsteuerung Leistung Glättung
p3523, 776
- Einspeisung Vorsteuerung Leistung Skalierung
p3521, 776
- Einspeisung Widerstand zwischen Filter und
Leistungsteil
p0224, 332
- Einspeisung Widerstand zwischen Netz und Filter
p0226, 332
- Einspeisung Wirkstrom Filter
r3470, 772
- Einspeisung Wirkstromregler Integralanteil
r3618, 783
- Einspeisung Wirkstromregler Regelabweichung
r3606, 782
- Einspeisung Zusatzwirkstrom stationär
p3514, 775
- Einspeisung Zustand intern
r3402, 765
- Einspeisung Zustand intern BIC
r3402, 765
- Einspeisung Zwischenkreiskapazität
p3422, 768
- Einspeisung Zwischenkreiskapazität identifiziert
r3412, 767
- Einspeisung Zwischenkreiskapazität Leistungsteil
p0227, 333
- Einspeisung Zwischenkreisspannung Sollwert
p3510, 774
- Einstellung Meldungstyp
p2119, 660
- Einstellung Quittiermodus
p2127, 661
- Einstellung Störreaktion
p2101, 653, 654
- ELEC_TRANSFER
MD 19700, 91
- ELEC_TRANSFER_CP
MD 19701, 91
- EMK maximal
r1614, 577
- ENABLE_ALARM_MASK
MD 11411, 53
- ENABLE_CHAN_AX_GAP
MD 11640, 56
- ENABLE_COORDINATE_ACS
MD 51037, 230
- ENABLE_COORDINATE_REL
MD 51036, 230
- ENABLE_EPS_SERVICES
MD 9108, 25
- ENABLE_GSM_MODEM
MD 51233, 237
- ENABLE_HANDWHEEL_WINDOW
MD 51067, 233
- ENABLE_LADDER_DB_ADDRESSES
MD 51230, 237
- ENABLE_LADDER_EDITOR
MD 51231, 237
- ENABLE_PROGLIST_INDIVIDUAL
MD 51042, 230
- ENABLE_PROGLIST_MANUFACT
MD 51043, 230
- ENABLE_PROGLIST_USER
MD 51041, 230
- ENABLE_QUICK_M_CODES
MD 52229, 241
- ENABLE_START_MODE_MASK_PRT
MD 22621, 123
- ENC_ABS_BUFFERING
MD 30270, 166
- ENC_ABS_TURNS_MODULO
MD 34220, 183

- ENC_ABS_ZEROMON_INITIAL
 - MD 36314, 191
- ENC_ABS_ZEROMON_WARNING
 - MD 36312, 190
- ENC_ACTVAL_SMOOTH_TIME
 - MD 34990, 184
- ENC_CHANGE_TOL
 - MD 36500, 191
- ENC_COMP_ENABLE
 - MD 32700, 179
- ENC_DIFF_TOL
 - MD 36510, 191
- ENC_FEEDBACK_POL
 - MD 32110, 173
- ENC_FREQ_LIMIT
 - MD 36300, 190
- ENC_FREQ_LIMIT_LOW
 - MD 36302, 190
- ENC_GRID_POINT_DIST
 - MD 31010, 169
- ENC_HANDWHEEL_INPUT_NR
 - MD 11344, 51
- ENC_HANDWHEEL_MODULE_NR
 - MD 11342, 51
- ENC_INPUT_NR
 - MD 30230, 166
- ENC_INVERS
 - MD 34320, 183
- ENC_IS_DIRECT
 - MD 31040, 169
- ENC_IS_DIRECT2
 - MD 31044, 170
- ENC_IS_INDEPENDENT
 - MD 30242, 166
- ENC_IS_LINEAR
 - MD 31000, 169
- ENC_MARKER_INC
 - MD 34310, 183
- ENC_MEAS_TYPE
 - MD 30244, 166
- ENC_MODULE_NR
 - MD 30220, 165
- ENC_PULSE_MULT
 - MD 31025, 169
- ENC_REFP_MARKER_DIST
 - MD 34300, 183
- ENC_REFP_MODE
 - MD 34200, 183
- ENC_REFP_STATE
 - MD 34210, 183
- ENC_RESOL
 - MD 31020, 169
- ENC_SERIAL_NUMBER
 - MD 34230, 183
- ENC_TYPE
 - MD 30240, 166
- ENC_ZERO_MONITORING
 - MD 36310, 190
- ENCODER Parameter zurücksetzen
 - p0970, 449
- Energieanzeige
 - r0039, 288
- Energieverbrauch Anzeige zurücksetzen
 - p0040, 289
- Energieverbrauch gespart
 - r0041, 289
- Entkopplungsspannung Längsachse
 - r1728, 591
- Entkopplungsspannung Querachse
 - r1729, 591
- EPOS Externer Satzwechsel Auswertung
 - p2632, 728
- EPOS Festanschlag Schleppabstand maximal
 - p2634, 729
- EPOS Festanschlag Überwachungsfenster
 - p2635, 729
- EPOS Fliegendes Referenzieren Äußeres Fenster
 - p2602, 722
- EPOS Fliegendes Referenzieren Inneres Fenster
 - p2601, 722
- EPOS Fliegendes Referenzieren Positioniermodus relativ
 - p2603, 722
- EPOS Maximalbeschleunigung
 - p2572, 716
- EPOS Maximalgeschwindigkeit
 - p2571, 716
- EPOS Maximalverzögerung
 - p2573, 717
- EPOS Modulkorrektur Modulbereich
 - p2576, 717
- EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Nullmarke
 - p2608, 723
- EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Referenznocken
 - p2605, 723
- EPOS Referenzpunktfahrt Anfahrsgeschwindigkeit Referenzpunkt
 - p2611, 724
- EPOS Referenzpunktfahrt Max Weg Referenznocken und Nullmarke
 - p2609, 724
- EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken Maximaler

- Weg
 p2606, 723
 EPOS Referenzpunktfahrt Referenznocken vorhanden
 p2607, 723
 EPOS Referenzpunktfahrt Referenzpunkt-
 Verschiebung
 p2600, 722
 EPOS Referenzpunktfahrt Toleranzband beim Weg zur
 Nullmarke
 p2610, 724
 EPOS Ruckbegrenzung
 p2574, 717
 EPOS Tippen 1 Sollgeschwindigkeit
 p2585, 719
 EPOS Tippen 1 Verfahrenweg
 p2587, 719
 EPOS Tippen 2 Sollgeschwindigkeit
 p2586, 719
 EPOS Tippen 2 Verfahrenweg
 p2588, 719
 EPOS Umkehrlosekompensation
 p2583, 719
 EPOS Verfahrensatz Anzahl maximal
 p2615, 725
 EPOS Verfahrensatz Auftrag
 p2621, 726
 EPOS Verfahrensatz Auftragsmodus
 p2623, 726
 EPOS Verfahrensatz Auftragsparameter
 p2622, 726
 EPOS Verfahrensatz Beschleunigungsoverride
 p2619, 726
 EPOS Verfahrensatz Geschwindigkeit
 p2618, 725
 EPOS Verfahrensatz Position
 p2617, 725
 EPOS Verfahrensatz Satznummer
 p2616, 725
 EPOS Verfahrensatz Sortieren
 p2624, 727
 EPOS Verfahrensatz Verzögerungsoverride
 p2620, 726
 EPS_TLIFT_TANG_STEP
 MD 37400, 206
 EQUIV_CPREC_TIME
 MD 32415, 174
 EQUIV_CURRCTRL_TIME
 MD 32800, 179
 EQUIV_SPEEDCTRL_TIME
 MD 32810, 179
 Erdschlussüberwachung Schwellen
 p0287, 341
 Erreger-Bemessungsleerlaufstrom
 p0389, 364
 Erreger-Bemessungsstrom
 p0390, 364
 Erregermindeststrom
 p1642, 581
 Erregerstrom außerhalb Toleranz Hysterese
 p3202, 759
 Erregerstrom außerhalb Toleranz Schwellwert
 p3201, 759
 Erregerstrom außerhalb Toleranz Verzögerungszeit
 p3203, 759
 Erregerstromistwert
 r1641, 581
 Erregerstromsollwert Kalibrierung
 p1625, 578
 Erregung Ausschaltverzögerungszeit
 p1647, 582
 Erregung Überwachungszeit
 p1646, 582
 Erste Antriebsinbetriebnahme
 r3998, 821
 Erste Einspeisungsinbetriebnahme
 r3998, 821
 ESR AUS-Rampe
 p0891, 437
 ESR Drehzahl
 p0893, 438
 ESR Geschwindigkeit
 p0893, 437
 ESR Konfiguration
 p0888, 436
 ESR Zeitstufe
 p0892, 437
 ESR_DELAY_TIME1
 MD 21380, 116
 ESR_DELAY_TIME2
 MD 21381, 116
 ESR_REACTION
 MD 37500, 206
 EULER_ANGLE_NAME_TAB
 MD 10620, 39
 EXACT_POS_MODE
 MD 20550, 106
 EXACT_POS_MODE_G0_TO_G1
 MD 20552, 106
 EXT_PROG_PATH
 MD 42700, 219
 EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX
 MD 10802, 45
 EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN
 MD 10800, 44

- EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO
MD 10889, 47
- EXTERN_DIGITS_TOOL_NO
MD 10888, 47
- EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST
MD 42162, 214
- EXTERN_DOUBLE_TURRET_ON
MD 10812, 45
- EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_F9
MD 42160, 213
- EXTERN_FIXED_FEEDRATE_F1_ON
MD 22920, 125
- EXTERN_FLOATINGPOINT_PROG
MD 10884, 47
- EXTERN_FUNCTION_MASK
MD 20734, 109
- EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE
MD 10816, 45
- EXTERN_G_NO_MAC_CYCLE_NAME
MD 10817, 46
- EXTERN_G0_LINEAR_MODE
MD 20732, 108
- EXTERN_GCODE_GROUPS_TO_PLC
MD 22512, 122
- EXTERN_GCODE_RESET_MODE
MD 20156, 98
- EXTERN_GCODE_RESET_VALUES
MD 20154, 98
- EXTERN_INCREMENT_SYSTEM
MD 10886, 47
- EXTERN_INTERRUPT_BITS_M96
MD 10808, 45
- EXTERN_INTERRUPT_NUM_ASUP
MD 10818, 46
- EXTERN_INTERRUPT_NUM_RETRAC
MD 10820, 46
- EXTERN_M_NO_DISABLE_INT
MD 10806, 45
- EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE
MD 10814, 45
- EXTERN_M_NO_MAC_CYCLE_NAME
MD 10815, 45
- EXTERN_M_NO_SET_INT
MD 10804, 45
- EXTERN_MEAS_G31_P_SIGNAL
MD 10810, 45
- EXTERN_PARALLEL_GEOAX
MD 22930, 125
- EXTERN_PRINT_DEVICE
MD 10830, 46
- EXTERN_PRINT_MODE
MD 10831, 46
- EXTERN_REF_POSITION_G30_1
MD 43340, 223
- EXTERN_RIGID_TAPPING_M_NR
MD 20095, 94
- EXTERN_TOOLPROG_MODE
MD 10890, 47
- Externe Störung 3 Einschaltverzögerung
p3110, 756
- ## F
- F_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET
MD 22410, 121
- Fahren auf Festanschlag Bewertung Kraftreduzierung
p1544, 565
- Fahren auf Festanschlag Bewertung
Momentenreduzierung
p1544, 565
- Fangen Betriebsart
p1200, 489
- Fangen Suchgeschwindigkeit Faktor
p1203, 490
- Fangen Suchstrom
p1202, 490
- FASTIO_ANA_INPUT_WEIGHT
MD 10320, 33
- FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD 10300, 32
- FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
MD 10310, 33
- FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT
MD 10330, 33
- FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD 10350, 33
- FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD 10360, 33
- FASTIO_DIG_SHORT_CIRCUIT
MD 10361, 33
- FASTON_NUM_DIG_OUTPUT
MD 62560, 266
- FASTON_OUT_DELAY_MICRO_SEC
MD 62561, 266
- Feinauflösung Absolutwert Gx_XIST2 (in Bits)
p0419, 370
- Feinauflösung Gx_XIST1 (in Bits)
p0418, 370
- Feldbildender Strom maximal
p1603, 575
- Feldbildender Stromsollwert (stationär)
r1623, 578
- Feldbildender Stromsollwert gesamt
r1624, 578

- Feldbildender Stromsollwert Glättungszeitkonstante
p1622, 578
- Feldbus-SS Adresse
p2021, 630
- Feldbus-SS Baudrate
p2020, 630
- Feldbus-SS Fehlerstatistik
r2029, 631
- Feldbus-SS Protokollauswahl
p2030, 631
- Feldbus-SS Überwachungszeit
p2040, 633
- Feldbus-SS USS PKW Antriebsobjektnummer
p2035, 632
- Feldbus-SS USS PKW Anzahl
p2023, 631
- Feldbus-SS USS PZD Anzahl
p2022, 630
- Feldschwächbetrieb Flusssollwert Glättungszeit
p1584, 572
- Feldschwächkennlinie Skalierung
p1586, 572
- Feldschwächregler Nachstellzeit
p1596, 574
- Feldschwächregler P-Verstärkung
p1594, 573
- Feldschwächstrom Vorsteuerwert
r1589, 572
- FFW_ACTIVATION_MODE
MD 32630, 178
- FFW_MODE
MD 32620, 178
- FFW_MODE_MASK
MD 19400, 91
- FGROUP_DEFAULT_AXES
MD 22420, 122
- Filter Datenübernahme
p1699, 588
- Filtermodul aktiv/inaktiv
r0166, 324
- Filtermodul aktivieren/deaktivieren
p0165, 324
- Filterüberwachung Schwellwerte
p3678, 792
- Filterzeitkonstante geglätteter Modulationsindex
p1804, 603
- Filterzeitkonstante Vdc-Korrektur
p1806, 603
- FIPO_TYPE
MD 33000, 180
- Firmware-Datei fehlerhaft
r9925, 1112
- Firmware-Download aktivieren
p7829, 980
- Firmware-Download Komponentennummer
p7828, 980
- Firmware-Paket Name
r0203, 328
- Firmware-Prüfung Status
r9926, 1113
- Firmware-Update automatisch
p7826, 980
- Firmware-Update Fortschrittsanzeige
r7827, 980
- FIX_POINT_POS
MD 30600, 169
- FIXED_STOP_ACKN_MASK
MD 37060, 202
- FIXED_STOP_ALARM_MASK
MD 37050, 202
- FIXED_STOP_ALARM_REACTION
MD 37052, 202
- FIXED_STOP_ANA_TORQUE
MD 37070, 202
- FIXED_STOP_BY_SENSOR
MD 37040, 202
- FIXED_STOP_CONTROL
MD 37002, 201
- FIXED_STOP_MODE
MD 37000, 201
- FIXED_STOP_SWITCH
MD 43500, 224
- FIXED_STOP_THRESHOLD
MD 37030, 202
- FIXED_STOP_TORQUE
MD 43510, 224
- FIXED_STOP_TORQUE_DEF
MD 37010, 201
- FIXED_STOP_TORQUE_FACTOR
MD 37014, 201
- FIXED_STOP_TORQUE_RAMP_TIME
MD 37012, 201
- FIXED_STOP_WINDOW
MD 43520, 224
- FIXED_STOP_WINDOW_DEF
MD 37020, 202
- Fluss außerhalb Toleranz Hysterese
p3205, 760
- Fluss außerhalb Toleranz Schwellwert
p3204, 759
- Fluss außerhalb Toleranz Verzögerungszeit
p3206, 760
- Flussabsenkung Faktor
p1581, 571

- Flussabsenkung Flussabbau Glättungszeit
p1578, 571
- Flussabsenkung Flussaufbau Glättungszeit
p1579, 571
- Flussanhebung Adaptionsdrehzahl oben
p1577, 570
- Flussanhebung Adaptionsdrehzahl unten
p1576, 570
- Flussistwert Glättungszeit
p1585, 572
- Flussregelung Konfiguration
p1401, 518
- Flussregler Erregerstromdifferenz
p1599, 574
- Flussregler Nachstellzeit
p1592, 573
- Flussregler P-Verstärkung
p1590, 573
- Flussschwellwert Aufmagnetisierung
p1573, 570
- Flusssollwert geglättet
r1583, 571
- Flusssollwert Glättungszeit
p1582, 571
- Fluss-Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle
p1705, 589
- Flusswinkeldifferenz Glättungszeit
p1754, 595
- FOC_ACTIVATION_MODE
MD 37080, 202
- FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME
MD 36042, 189
- FPU_CTRLWORD_INIT
MD 18910, 88
- FPU_ERROR_MODE
MD 18900, 88
- FPU_EXEPTION_MASK
MD 18920, 88
- FRAME_ACS_SET
MD 24030, 126
- FRAME_ADAPT_MODE
MD 24040, 127
- FRAME_ADD_COMPONENTS
MD 24000, 125
- FRAME_ANGLE_INPUT_MODE
MD 10600, 38
- FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE
MD 10602, 38
- FRAME_OFFSET_INCR_PROG
MD 42440, 214
- FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED
MD 32074, 172
- FRAME_SAA_MODE
MD 24050, 127
- FRAME_SAVE_MASK
MD 10617, 39
- FRAME_SUPPRESS_MODE
MD 24020, 126
- FRAMES_ACT_IMMEDIATELY
MD 51025, 228
- FRICT_COMP_ACCEL1
MD 32550, 177
- FRICT_COMP_ACCEL2
MD 32560, 177
- FRICT_COMP_ACCEL3
MD 32570, 177
- FRICT_COMP_ADAPT_ENABLE
MD 32510, 177
- FRICT_COMP_CONST_MAX
MD 32520, 177
- FRICT_COMP_CONST_MIN
MD 32530, 177
- FRICT_COMP_ENABLE
MD 32500, 177
- FRICT_COMP_INC_FACTOR
MD 32580, 177
- FRICT_COMP_MODE
MD 32490, 176
- FRICT_COMP_TIME
MD 32540, 177
- FTP aktivieren
p8908, 1025
- FUNCTION_MASK_DISP
MD 52210, 241
- FUNCTION_MASK_DISP_ZOA
MD 52211, 241
- FUNCTION_MASK_DRILL
MD 52216, 241
- FUNCTION_MASK_DRILL_SET
MD 55216, 254
- FUNCTION_MASK_MILL
MD 52214, 241
- FUNCTION_MASK_MILL_SET
MD 55214, 254
- FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET
MD 55220, 255
- FUNCTION_MASK_SIM
MD 51226, 237
- FUNCTION_MASK_SWIVEL_SET
MD 55221, 255
- FUNCTION_MASK_TECH
MD 51228, 237
- MD 52212, 241

FUNCTION_MASK_TECH_SET
MD 55212, 254
FUNCTION_MASK_TURN
MD 52218, 241
FUNCTION_MASK_TURN_SET
MD 55218, 254
Funktionsgenerator 2. Amplitude
p4825, 906
Funktionsgenerator Amplitude
p4824, 906
Funktionsgenerator Amplitude Skalierung
p4831, 907
p4832, 908
Funktionsgenerator Antriebsnummer
p4815, 904
Funktionsgenerator Ausgangssignal Ganzzahl
Skalierung
p4816, 904
Funktionsgenerator Bandbreite
p4823, 906
Funktionsgenerator Begrenzung oben
p4829, 907
Funktionsgenerator Begrenzung unten
p4828, 907
Funktionsgenerator Betriebsart
p4810, 904
Funktionsgenerator Freie Messfunktion Skalierung
p4835, 908
Funktionsgenerator Hochlaufzeit auf Offset
p4827, 907
Funktionsgenerator Offset
p4826, 906
Funktionsgenerator Offset Skalierung
p4833, 908
Funktionsgenerator Periodendauer
p4821, 905
Funktionsgenerator Physikalische Adresse
p4812, 904
Funktionsgenerator Physikalische Adresse
Referenzwert
p4813, 904
Funktionsgenerator Pulsbreite
p4822, 906
Funktionsgenerator Signalform
p4820, 905
Funktionsgenerator Status
r4805, 903
Funktionsgenerator Steuerung
p4800, 903
Funktionsgenerator Zeitscheibentakt
p4830, 907

G

G0_LINEAR_MODE
MD 20730, 108
G0_TOLERANCE_FACTOR
MD 20560, 106
G00_ACCEL_FACTOR
MD 32434, 175
G00_JERK_FACTOR
MD 32435, 175
G53_TOOLCORR
MD 10760, 44
GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR
MD 37135, 203
GANTRY_AXIS_TYPE
MD 37100, 202
GANTRY_BREAK_UP
MD 37140, 203
GANTRY_FUNCTION_MASK
MD 37150, 203
GANTRY_POS_TOL_ERROR
MD 37120, 203
GANTRY_POS_TOL_REF
MD 37130, 203
GANTRY_POS_TOL_WARNING
MD 37110, 203
GCODE_GROUPS_TO_PLC
MD 22510, 122
GCODE_GROUPS_TO_PLC_MODE
MD 22515, 122
GCODE_RESET_MODE
MD 20152, 98
GCODE_RESET_VALUES
MD 20150, 98
GEAR_CHANGE_WAIT_TIME
MD 10192, 30
GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE
MD 35010, 184
GEAR_STEP_CHANGE_POSITION
MD 35012, 184
GEAR_STEP_MAX_VELO
MD 35110, 185
GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT
MD 35130, 185
GEAR_STEP_MAX_VELO2
MD 35112, 185
GEAR_STEP_MIN_VELO
MD 35120, 185
GEAR_STEP_MIN_VELO_LIMIT
MD 35140, 186
GEAR_STEP_MIN_VELO2
MD 35122, 185

- GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT
MD 35135, 186
- GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL
MD 35210, 186
- GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2
MD 35212, 186
- GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL
MD 35200, 186
- GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE
MD 35014, 184
- Geber 1 Geberdatensatz Nummer
p0187, 325
- Geber 1 Identnummer/Seriennummer
r0465, 381
- Geber 2 Geberdatensatz Nummer
p0188, 326
- Geber 2 Identnummer/Seriennummer
r0466, 381
- Geber 3 Geberdatensatz Nummer
p0189, 326
- Geber 3 Identnummer/Seriennummer
r0467, 381
- Geber Diagnose Zustandsmaschine
r4640, 878
- Geber Diagnosesignal Auswahl
p0496, 392
- Geber Diagnosesignal Doppelwort
r0497, 392
- Geber Diagnosesignal High-Wort
r0499, 393
- Geber Diagnosesignal Low-Wort
r0498, 393
- Geber DO Betriebsanzeige
r0002, 273
- Geber DO Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 278
- Geber Funktionsreserve
r4651, 878
- Geber Funktionsreserve Komponentenummer
p4650, 878
- Geber Hochlaufzeit
p0439, 374
- Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 1
p0441, 375
- Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 2
p0442, 375
- Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 3
p0443, 375
- Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 4
p0444, 375
- Geber Inbetriebnahme Seriennummer Teil 5
p0445, 376
- Geber Invertierung Istwert
p0410, 368
- Geber Kennlinie K0
p4663, 881
- Geber Kennlinie K1
p4664, 881
- Geber Kennlinie K2
p4665, 881
- Geber Kennlinie K3
p4666, 881
- Geber Kennlinientyp
p4662, 880
- Geber Komponentenummer
p0142, 318
- Geber linear Nullmarkenabstand
p0424, 371
- Geber Nullmarke Differenzabstand
p0426, 371
- Geber rotatorisch Nullmarkenabstand
p0425, 371
- Geber Safety Vergleichsalgorithmus (erkannt)
p0417, 369
- Geber Seriennummer kopieren
p0440, 375
- Geber Seriennummer Teil 1
r0460, 379
- Geber Seriennummer Teil 2
r0461, 380
- Geber Seriennummer Teil 3
r0462, 380
- Geber Seriennummer Teil 4
r0463, 380
- Geber Seriennummer Teil 5
r0464, 381
- Geber SSI Baudrate
p0427, 372
- Geber SSI Bitanzahl Absolutwert
p0447, 376
- Geber SSI Bitanzahl Füllbits
p0449, 376
- Geber SSI Bitanzahl nach Absolutwert
p0448, 376
- Geber SSI Bitanzahl vor Absolutwert
p0446, 376
- Geber SSI Fehlerbit
p0434, 373
- Geber SSI Konfiguration
p0429, 372
- Geber SSI Monoflopzeit
p0428, 372
- Geber SSI Paritybit
p0436, 374

- Geber SSI Warnbit
p0435, 373
- Geber Strichzahl identifiziert
r1973, 623
- Geberanschluss
p0420, 370
- Geberdatensätze (EDS) Anzahl
p0140, 317
- Geberjustage Kommutierungswinkeloffset ermitteln
p1990, 625
- Geberkonfiguration erkannt
r0455, 377
- Geberkonfiguration unterstützt
r0456, 378
- Geberkonfiguration wirksam
p0404, 367
- Geberloser Betrieb Stromreduktion
p0642, 406
- Geberloser Betrieb Umschalt Drehzahl
p1404, 519
- Geberloser Betrieb Umschaltgeschwindigkeit
p1404, 519
- Geberrückbildung Maximaldrehzahl
r1082, 471
- Geberschnittsstelle (Sensor Module)
Komponentennummer
p0141, 318
- Geberschnittsstelle aktiv/inaktiv
r0146, 319
- Geberschnittsstelle aktivieren/deaktivieren
p0145, 319
- Gebertyp Auswahl
p0400, 366
- Gebertyp OEM Auswahl
p0401, 366
- Gegensystemregelung Betriebsart
p3640, 786
- Gegensystemregelung Nachstellzeit
p3639, 785
- Gegensystemregelung Zwischenkreisspannung
Korrektur
r3643, 786
- GEOAX_CHANGE_M_CODE
MD 22532, 122
- GEOAX_CHANGE_RESET
MD 20118, 96
- Geräte-Anschlussspannung
p0210, 330
- Geräteidentifikation
r0964, 448
- Geräteinbetriebnahme Parameterfilter
p0009, 277
- Geräte-Isttopologie
r0098, 305
- Geräte-Solltopologie
p0099, 305
- Gerätespezialisierung
p9905, 1109
- Geschwindigkeitsfestsollwert Nummer aktuell
r1197, 489
- Geschwindigkeitsgrenze Sollwertkanal
p1063, 468
- Geschwindigkeitsistwert geglättet
r0022, 282
- Geschwindigkeitsistwert Glättungszeit
p1441, 531
- Geschwindigkeitsistwert Glättungszeit geberlos
p1451, 534
- Geschwindigkeitsistwertfilter Nenner-Dämpfung
p1448, 533
- Geschwindigkeitsistwertfilter Nenner-Eigenfrequenz
p1447, 533
- Geschwindigkeitsistwertfilter Typ
p1446, 533
- Geschwindigkeitsistwertfilter Zähler-Dämpfung
p1450, 534
- Geschwindigkeitsistwertfilter Zähler-Eigenfrequenz
p1449, 534
- Geschwindigkeitsistwertfilter Zeitkonstante
p2153, 667
- Geschwindigkeitsistwertfilter Aktivierung
p1413, 521
- Geschwindigkeitsregelung Erweiterte Konfiguration
p1409, 520
- Geschwindigkeitsregelung Konfiguration
p1400, 517
- Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit oben
p1465, 540
- Geschwindigkeitsregler Adaptionsgeschwindigkeit unten
p1464, 540
- Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb
Nachstellzeit
p1472, 543
- Geschwindigkeitsregler Geberloser Betrieb P-
Verstärkung
p1470, 542
- Geschwindigkeitsregler Geschwindigkeitssollwert
gesamt
r1444, 532
- Geschwindigkeitsregler Integratorrückführung
Zeitkonstante
p1494, 548
- Geschwindigkeitsregler Kp Adaptionsgeschw oben

- Skalierung
p1461, 538
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit Adaptionsgeschw unten
p1462, 539
- Geschwindigkeitsregler Nachstellzeit wirksam
r1469, 542
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt oben
p1457, 537
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaption Einsatzpunkt unten
p1456, 536
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung Adaptionsgeschw unten
p1460, 538
- Geschwindigkeitsregler P-Verstärkung wirksam
r1468, 541
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Dämpfung
p1434, 529
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Eigenfrequenz
p1433, 528
- Geschwindigkeitsregler Referenzmodell Totzeit
p1435, 529
- Geschwindigkeitsregler Tn Adaptionsgeschw oben
Skalierung
p1463, 539
- Geschwindigkeitsschwelle motorisch/generatorisch
p1546, 566
- Geschwindigkeitsschwellwert 1
p2141, 664
- Geschwindigkeitsschwellwert 2
p2155, 667
- Geschwindigkeitsschwellwert 3
p2161, 668
- Geschwindigkeitsschwellwert 4
p2163, 668
- Geschwindigkeitssollwert geglättet
r0020, 281
- Geschwindigkeitssollwert I-Anteil
r1439, 531
- Geschwindigkeitssollwert Konfiguration
p1189, 487
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418, 523
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417, 523
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Typ
p1415, 522
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1420, 524
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1419, 524
- Geschwindigkeitssollwertfilter 1 Zeitkonstante
p1416, 522
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1424, 525
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1423, 525
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Typ
p1421, 524
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1426, 526
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1425, 526
- Geschwindigkeitssollwertfilter 2 Zeitkonstante
p1422, 525
- Geschwindigkeitssollwertfilter Aktivierung
p1414, 521
- Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Totzeit
p1428, 527
- Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierung Zeitkonstante
p1429, 527
- Getriebefaktor Geberumdrehungen
p0432, 373
- Getriebefaktor Motor-/Lastumdrehungen
p0433, 373
- Getriebetyp Auswahl
p0402, 366
- Gleichanteilsregler Integrationszeit
p5437, 930
- Gleichanteilsregler P-Verstärkung
p5436, 929
- Gleichanteilsregler Tiefpass Dämpfung
p5435, 929
- Gleichanteilsregler Tiefpass Grenzfrequenz
p5434, 929
- Gleichstrombremsung Bremsstrom
p1232, 497
- Gleichstrombremsung Nachstellzeit
p1346, 515
- Gleichstrombremsung Proportionalverstärkung
p1345, 515
- Gleichstrombremsung Startdrehzahl
p1234, 498
- Gleichstrombremsung Startgeschwindigkeit
p1234, 498
- Gleichstrombremsung Zeitdauer
p1233, 498
- GMMC_INFO_NO_UNIT
MD 17200, 69

Index

GMMC_INFO_NO_UNIT_STATUS
MD 17201, 70
GUD_AREA_SAVE_TAB
MD 11140, 48
Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit
r0475, 383, 384
Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit
(erkannt)
p0415, 369

H

HANDLING
MD 19710, 91
HANDWH_CHAN_STOP_COND
MD 20624, 108
HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_SIZE
MD 20620, 108
HANDWH_GEOAX_MAX_INCR_VSIZE
MD 20622, 108
HANDWH_IMP_PER_LATCH
MD 11320, 51
HANDWH_MAX_INCR_SIZE
MD 32080, 172
HANDWH_MAX_INCR_VELO_SIZE
MD 32082, 172
HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_SIZE
MD 20621, 108
HANDWH_ORIAX_MAX_INCR_VSIZE
MD 20623, 108
HANDWH_REVERSE
MD 11310, 51
HANDWH_STOP_COND
MD 32084, 172
HANDWH_TRUE_DISTANCE
MD 11346, 51
HANDWH_VDI_REPRESENTATION
MD 11324, 51
HANDWH_VELO_OVERLAY_FACTOR
MD 32090, 172
HANDWHEEL_FILTER_TIME
MD 11354, 52
HANDWHEEL_INPUT
MD 11352, 52
HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS
MD 11353, 52
HANDWHEEL_MODULE
MD 11351, 52
HANDWHEEL_SEGMENT
MD 11350, 51
Hardware-Abtastzeiten noch nicht belegt
r7903, 986
Hauptinduktivität identifiziert
r1936, 617
Hauptkomponente Erkennung über LED
p0124, 315
HF Choke Module Komponentenummer
p0162, 324
HF Damping Module Komponentenummer
p0161, 323
HF Diagnose
r5175, 921
HF Phasenstrom Istwerte
r5170, 920
HF Steuerwort
p5174, 921
HIRTH_IS_ACTIVE
MD 30505, 168
HMI_FUNCTION_MASK
MD 19730, 92
HMI_MONITOR
MD 9032, 24
HMI_WIDE_SCREEN
MD 9105, 25
Hochlaufgeber AnfangsVERRUNDUNGSZEIT
p1130, 479
Hochlaufgeber Auswahl
p1115, 477
Hochlaufgeber EndVERRUNDUNGSZEIT
p1131, 480
Hochlaufgeber Hochlaufzeit
p1120, 478
Hochlaufgeber Konfiguration
p1151, 485
Hochlaufgeber Nachführung Intensität
p1145, 483
Hochlaufgeber Rücklaufzeit
p1121, 479
Hochlaufgeber Toleranz für Hochlauf und Rücklauf aktiv
p1148, 483, 484
Hochlaufgeber Verrundungstyp
p1134, 480
Hochlaufzustand
r3988, 821

- HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
 MD 10362, 33
 HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
 MD 10364, 33
 HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
 MD 10366, 34
 HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
 MD 10368, 34
 HW_SERIAL_NUMBER
 MD 18030, 71
 Hysteresedrehzahl 1
 p2142, 664
 Hysteresedrehzahl 2
 p2140, 663
 Hysteresedrehzahl 3
 p2150, 666
 Hysteresedrehzahl 4
 p2164, 669
 Hysteresedrehzahl 7
 p3237, 761
 Hysteresedrehzahl $n_{ist} > n_{max}$
 p2162, 668
 Hysteresegeschwindigkeit 1
 p2142, 664
 Hysteresegeschwindigkeit 2
 p2140, 664
 Hysteresegeschwindigkeit 3
 p2150, 666
 Hysteresegeschwindigkeit 4
 p2164, 669
 Hysteresegeschwindigkeit $v_{ist} > v_{max}$
 p2162, 668
- I**
- I_max-Frequenzregler Nachstellzeit
 p1341, 514
 I_max-Frequenzregler Proportionalverstärkung
 p1340, 514
 I_max-Regler Spannungsausgang
 r1344, 514
 I_max-Spannungsregler Nachstellzeit
 p1346, 515
 I_max-Spannungsregler Proportionalverstärkung
 p1345, 515
 I/f-Betrieb Stromsollwert
 p1609, 576
 I2t-Motormodell Zeitkonstante thermisch
 p0611, 402
 IBN-SS Fehlerstatistik
 r2019, 630
 Identifikation Ständerwiderstand nach
 Wiedereinschaltung
 p0621, 403
 Identifikationen Abschlussanzeige
 r3925, 818
 Identifikationen Status
 r0047, 290
 Identifikationsstrom
 r1935, 616
 Identifizierte dynamische Streuinduktivität
 r1920, 614
 Identifizierte dynamische Streuinduktivität 1
 r1921, 614
 Identifizierte dynamische Streuinduktivität 2
 r1922, 614
 Identifizierte dynamische Streuinduktivität 3
 r1923, 614
 Identifizierte dynamische Streuinduktivität 4
 r1924, 614
 Identifizierte Gesamtstreuinduktivität
 r1914, 613
 Identifizierte nominale Statorinduktivität
 r1915, 613
 Identifizierte Rotorzeitkonstante
 r1913, 612
 Identifizierte Schwellspannung
 r1925, 615
 Identifizierte Statorinduktivität 1
 r1916, 613
 Identifizierte Statorinduktivität 2
 r1917, 613
 Identifizierte Statorinduktivität 3
 r1918, 613
 Identifizierte Statorinduktivität 4
 r1919, 614
 Identifizierte wirksame Ventilverriegelungszeit
 r1926, 615
 Identifizierter Leitungswiderstand
 r1929, 615
 Identifizierter Rotorwiderstand
 r1927, 615
 Identifizierter Statorwiderstand
 r1912, 612
 IE Default Gateway of Station
 p8902, 1024
 IE Default Gateway of Station active
 r8912, 1026
 IE DHCP Mode
 p8904, 1025
 IE DHCP Mode of Station active
 r8914, 1026
 IE IP Address of Station
 p8901, 1024

- IE IP Address of Station active
r8911, 1026
- IE MAC Address of Station
r8915, 1026
- IE Name of Station
p8900, 1024
- IE Name of Station active
r8910, 1026
- IE Schnittstellen-Konfiguration
p8905, 1025
- IE Subnet Mask of Station
p8903, 1025
- IE Subnet Mask of Station active
r8913, 1026
- IF1 PROFIdrive Diagnose Busadresse PZD empfangen
r2074, 641, 642
- IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Doppelwort
r2063, 640
- IF1 PROFIdrive Diagnose PZD senden Wort
r2053, 637, 638
- IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen
r2075, 642, 643
- IF1 PROFIdrive Diagnose Telegrammoffset PZD senden
r2076, 643, 644
- IF1 PROFIdrive PZD Abtastzeit
p2048, 635
- IF1 PROFIdrive PZD Telegrammauswahl erweitert
p2079, 644, 645, 646
- IF1 PROFIdrive Störverzögerung
p2044, 634
- IF1 PROFIdrive STW/ZSW Interface Mode
p2038, 632, 633
- IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0 Modus
p2037, 632
- IF1 PROFIdrive Telegrammauswahl
p0922, 443, 444, 445, 446
- IF1 PZD maximal verschaltet
r2067, 641
- IF1/IF2 PZD Funktionalität Auswahl
p8815, 1006
- IF2 Binektor-Konnektor-Wandler Zustandswort invertieren
p8888, 1021
- IF2 Diagnose Busadresse PZD empfangen
r8874, 1017
- IF2 Diagnose PZD senden
r8853, 1011, 1012
- IF2 Diagnose PZD senden Doppelwort
r8863, 1014
- IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD empfangen
r8875, 1018
- IF2 Diagnose Telegrammoffset PZD senden
r8876, 1019
- IF2 Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang invertieren
p8898, 1024
- IF2 PZD Abtastzeit
p8848, 1008
- IF2 PZD maximal verschaltet
r8867, 1015
- IF2 Störverzögerung
p8844, 1008
- IF2 STW1.10 = 0 Modus
p8837, 1007
- IGN_PROG_STATE_ASUP
MD 20191, 99
- IGNORE_INHIBIT_ASUP
MD 20116, 96
- IGNORE_OVL_FACTOR_FOR_ADIS
MD 20490, 106
- IGNORE_REFP_LOCK_ASUP
MD 20115, 96
- IGNORE_SINGLEBLOCK_ASUP
MD 20117, 96
- IGNORE_SINGLEBLOCK_MASK
MD 10702, 42
- Impulsgeberauswertung Drehzahl Null Messzeit
p0453, 377
- Impulslöschung Verzögerungszeit
p1228, 496
- INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD 30500, 168
- INDEX_AX_DENOMINATOR
MD 30502, 168
- INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD 10900, 47
- INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD 10920, 47
- INDEX_AX_MODE
MD 10940, 48
- INDEX_AX_NUMERATOR
MD 30501, 168
- INDEX_AX_OFFSET
MD 30503, 168
- INDEX_AX_POS_TAB_1
MD 10910, 47
- INDEX_AX_POS_TAB_2
MD 10930, 47
- INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME
MD 10092, 28

INFO_FREE_MEM_CC_MD
MD 18072, 72

INFO_FREE_MEM_DPR
MD 18070, 71

INFO_FREE_MEM_DYNAMIC
MD 18050, 71

INFO_FREE_MEM_STATIC
MD 18060, 71

INFO_NUM_SAFE_FILE_ACCESS
MD 10093, 28

INFO_PROFISAFE_CYCLE_TIME
MD 10099, 29

INFO_SAFE_SRDP_CYCLE_TIME
MD 13322, 66

INFO_SAFETY_CYCLE_TIME
MD 10091, 28

INI_FILE_MODE
MD 11220, 49

INIT_MD
MD 11200, 49

Inselnetz Schwarzstart Modus
p5580, 949

Inselnetz Schwarzstart Orientierung
p6422, 952

Inselnetz Skalierungswerte
p5586, 950

Inselnetz Synchronisierung Reglerdynamik
p5584, 949

Inselnetz Synchronisierung Spannungsschwellen
p5585, 950

Inselnetz Zeiten
p5581, 949

INT_INCR_PER_DEG
MD 10210, 31

INT_INCR_PER_MM
MD 10200, 31

INTER_VECTOR_NAME_TAB
MD 10644, 40

INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB
MD 10660, 41

INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT
MD 21016, 110

INVOLUTE_RADIUS_DELTA
MD 21015, 109

IPO_CYCLE_TIME
MD 10071, 27

IPO_FUNCTION_MASK
MD 19330, 90

IPO_MAX_LOAD
MD 11510, 55

IPO_PARAM_NAME_TAB
MD 10650, 40

IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
MD 10070, 27

IPOBRAKE_BLOCK_EXCHANGE
MD 43600, 224

IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG
MD 18225, 78

IS_CONCURRENT_POS_AX
MD 30450, 167

IS_CONTINUOUS_DATA_SAVE_ON
MD 18233, 78

IS_LOCAL_LINK_AXIS
MD 30560, 168

IS_ROT_AX
MD 30300, 166

IS_SD_MAX_PATH_ACCEL
MD 42502, 217

IS_SD_MAX_PATH_JERK
MD 42512, 217

IS_UNIPOLAR_OUTPUT
MD 30134, 165

IS_VIRTUAL_AX
MD 30132, 165

Isd-Regler Integralanteil
r1724, 590

Isd-Regler Integralanteil Abschaltschwelle
p1730, 592

Isd-Regler Integralanteil Begrenzung
r1725, 591

Isd-Regler Kombistrom Zeitkonstante
p1731, 592

Isd-Stromreglervorsteuerung Skalierung
p1702, 589

ISO_ENABLE_DRYRUN
MD 52804, 244

ISO_ENABLE_INTERRUPTS
MD 52802, 244

ISO_M_DRILLING_AXIS_IS_Z
MD 55800, 261

ISO_M_DRILLING_TYPE
MD 55802, 262

ISO_M_ENABLE_POLAR_COORD
MD 52800, 244

ISO_M_RETRACTION_DIR
MD 55806, 262

ISO_M_RETRACTION_FACTOR
MD 55804, 262

ISO_SCALING_SYSTEM
MD 52806, 244

ISO_SIMULTAN_AXES_START
MD 52808, 244

ISO_T_DEEPHOLE_DRILL_MODE
MD 52810, 245

ISO_T_DWELL_TIME_UNIT
 MD 55810, 262
 ISO_T_RETRACTION_FACTOR
 MD 55808, 262
 Isq-Regler Integralanteil
 r1719, 590
 Isq-Stromreglervorsteuerung EMK Skalierung
 p1704, 589
 Isq-Stromreglervorsteuerung Skalierung
 p1703, 589
 Isttopologie
 r9901, 1108
 Isttopologie Indizes Anzahl
 r9900, 1108
 Istwertkorrektur Bewertungsfaktor Lsig
 p1845, 609
 Istwertkorrektur Dämpfungsfaktor
 p1846, 609
 Istwertkorrektur Konfiguration
 p1840, 609
 Istwertkorrektur Phasenspannungen
 r1849, 610
 Istwertkorrektur Phasenströme
 r1848, 609
 Istwertkorrektur Statuswort
 r1841, 609

J

J_MEA_CAL_HEIGHT_FEEDAX
 MD 51772, 239
 J_MEA_CAL_RING_DIAM
 MD 51770, 239
 J_MEA_COLL_MONIT_FEED
 MD 51757, 239
 J_MEA_COLL_MONIT_POS_FEED
 MD 51758, 239
 J_MEA_FIXPOINT
 MD 52750, 244
 J_MEA_FUNCTION_MASK_PIECE
 MD 54780, 254
 J_MEA_FUNCTION_MASK_TOOL
 MD 54782, 254
 J_MEA_M_DIST
 MD 51750, 238
 J_MEA_M_DIST_MANUELL
 MD 51751, 238
 J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH
 MD 51752, 238
 J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS
 MD 51753, 239

J_MEA_MAGN_GLAS_POS
 MD 52751, 244
 J_MEA_T_PROBE_APPR_AX_DIR
 MD 51784, 239
 J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD
 MD 51780, 239
 J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST
 MD 51786, 239
 JOG_ACCEL_GEO
 MD 21166, 113
 JOG_AND_POS_JERK_ENABLE
 MD 32420, 175
 JOG_AND_POS_MAX_JERK
 MD 32430, 175
 JOG_CIRCLE_CENTRE
 MD 42690, 219
 JOG_CIRCLE_END_ANGLE
 MD 42694, 219
 JOG_CIRCLE_MODE
 MD 42692, 219
 JOG_CIRCLE_RADIUS
 MD 42691, 219
 JOG_CIRCLE_START_ANGLE
 MD 42693, 219
 JOG_CONT_MODE_LEVELTRIGGRD
 MD 41050, 209
 JOG_FEED_PER_REV_SOURCE
 MD 42600, 218
 JOG_GEOAX_MODE_MASK
 MD 42996, 221
 JOG_INC_MODE_LEVELTRIGGRD
 MD 11300, 50
 JOG_INCR_SIZE_TAB
 MD 11330, 51
 JOG_INCR_WEIGHT
 MD 31090, 170
 JOG_JERK_GEO
 MD 21168, 114
 JOG_JERK_ORI
 MD 21158, 113
 JOG_JERK_ORI_ENABLE
 MD 21159, 113
 JOG_MAX_ACCEL
 MD 32301, 174
 JOG_MAX_JERK
 MD 32436, 175
 JOG_MODE_KEYS_EDGETRIGGRD
 MD 10731, 44
 JOG_MODE_MASK
 MD 10735, 44
 JOG_POSITION
 MD 43320, 223

JOG_REV_IS_ACTIVE
MD 41100, 209
JOG_REV_SET_VELO
MD 41120, 209
JOG_REV_VELO
MD 32050, 171
JOG_REV_VELO_RAPID
MD 32040, 171
JOG_ROT_AX_SET_VELO
MD 41130, 209
JOG_SET_VELO
MD 41110, 209
JOG_SPIND_SET_VELO
MD 41200, 209
JOG_VAR_INCR_SIZE
MD 41010, 209
JOG_VELO
MD 32020, 171
JOG_VELO_GEO
MD 21165, 113
JOG_VELO_ORI
MD 21155, 113
JOG_VELO_RAPID
MD 32010, 171
JOG_VELO_RAPID_GEO
MD 21160, 113
JOG_VELO_RAPID_ORI
MD 21150, 113

K

KEYBOARD_STATE
MD 9009, 24
KHP Control Unit Seriennummer
r7758, 975
KHP Control Unit Soll-Seriennummer
p7759, 975
KHP OEM-Ausnahmeliste
p7764, 976
KHP OEM-Ausnahmeliste Anzahl Indizes für p7764
p7763, 976
KHP Passwort Bestätigung
p7768, 977
KHP Passwort Eingabe
p7766, 977
KHP Passwort neu
p7767, 977
KHP Speicherkarte Kopierschutz
p7765, 976
KHP Speicherkarte Soll-Seriennummer
p7769, 977

Kommutierungswinkelfaktor
r0451, 377
Kommutierungswinkeloffset
p0431, 373
Kommutierungswinkeloffset-Abgleich und PolID
Skalierung
p1999, 627
Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase U
p1828, 608
Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase V
p1829, 608
Kompensation Ventilverriegelungszeit Phase W
p1830, 608
Komponente löschen
p9917, 1112
Komponente vorhanden/nicht vorhanden
r7853, 983
Komponentennummer ändern
p9914, 1111
Komponentennummer global
p7859, 983
Komponentennummer Störung
r3120, 758
Komponentennummer Warnung
r3121, 758
Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt
r7871, 984, 985
Konfigurationsänderungen Antriebsobjekt Verweis
r7868, 983
Konfigurationsänderungen global
r7870, 984
Konnektor-Binektor-Wandler Binektorausgang
invertieren
p2098, 652
Kraftausnutzung Ausschaltverzögerung
p2195, 676
Kraftausnutzung geglättet
r0033, 286
Kraftistwert geglättet
r0031, 286
Kraftkonstante identifiziert
r1937, 617
Kraftschwellwert 1
p2174, 670
Kraftschwellwert 2
p2194, 676

L

Lager Ausführung Auswahl
p0530, 394

- Lager Codenummer Auswahl
p0531, 394
- Lager Maximaldrehzahl
p0532, 395
- Lager Maximalgeschwindigkeit
p0532, 395
- LANG_SUB_NAME
MD 15700, 69
- LANG_SUB_PATH
MD 15702, 69
- Langstator Konfiguration
p3870, 815
- Last Masse
p1498, 549
- Last Trägheitsmoment
p1498, 549
- Lastgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch
Umdrehungen virtuell
p2721, 743
- Lastgetriebe Konfiguration
p2720, 743
- Lastgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster
p2722, 743
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 oben
p2185, 673
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 1 unten
p2186, 674
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 oben
p2187, 674
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 2 unten
p2188, 674
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 oben
p2189, 675
- Lastüberwachung Drehmomentschwelle 3 unten
p2190, 675
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 1
p2182, 672
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 2
p2183, 672
- Lastüberwachung Drehzahlschwelle 3
p2184, 673
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 1
p2182, 672
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 2
p2183, 672
- Lastüberwachung Geschwindigkeitsschwelle 3
p2184, 673
- Lastüberwachung Kraftschwelle 1 oben
p2185, 673
- Lastüberwachung Kraftschwelle 1 unten
p2186, 673
- Lastüberwachung Kraftschwelle 2 oben
p2187, 674
- Lastüberwachung Kraftschwelle 2 unten
p2188, 674
- Lastüberwachung Kraftschwelle 3 oben
p2189, 675
- Lastüberwachung Kraftschwelle 3 unten
p2190, 675
- Lastüberwachung Reaktion
p2181, 672
- Lastüberwachung Verzögerungszeit
p2192, 675
- Lastwinkel optimal identifiziert
r1947, 618
- Latch-Verzugszeit Korrektur Nulldurchgangserfassung
p3469, 772
- Läufer Thermisch relevante Masse
p0619, 403
- Läuferwiderstand aktuell
r0396, 366
- Läuferwiderstand identifiziert
r1927, 615
- Läuferzeitkonstante identifiziert
r1913, 612
- LEAD_FUNCTION_MASK
MD 37160, 203
- LEAD_OFFSET_IN_POS
MD 43102, 222
- LEAD_OFFSET_OUT_POS
MD 43106, 222
- LEAD_SCALE_IN_POS
MD 43104, 222
- LEAD_SCALE_OUT_POS
MD 43108, 222
- LEAD_TYPE
MD 43100, 221
- LEADSCREW_PITCH
MD 31030, 169
- Leistungsfaktor geglättet
r0038, 288
- Leistungsgrenze generatorisch
p1531, 561
- Leistungsgrenze motorisch
p1530, 561
- Leistungsgrenze Skalierung
p1556, 569
- Leistungsteil Aktueller Typ
r0203, 328
- Leistungsteil Anwendung
p0205, 329
- Leistungsteil Bemessungsleistung
r0206, 329

- Leistungsteil Bemessungsstrom
r0207, 329
- Leistungsteil Codenummer
p0201, 328
- Leistungsteil Codenummer aktuell
r0200, 327
- Leistungsteil DC-Schalter Entprellzeit
p0868, 436
- Leistungsteil EEPROM Vdc Offset Kalibrierung
p3901, 818
- Leistungsteil Einschaltverzögerung
p0862, 435
- Leistungsteil Erkennung über LED
p0124, 315
- Leistungsteil Firmware-Eigenschaften
r0192, 326
- Leistungsteil Firmware-Version
r0128, 316
- Leistungsteil Hardware-Eigenschaften
r0204, 328, 329
- Leistungsteil Innenraumlüfter Betriebsstundenzähler
p0254, 335
- Leistungsteil Komponentennummer
p0121, 315
- Leistungsteil Konfiguration
p0212, 331
- Leistungsteil Kühlart
p0249, 334
- Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung Störschwelle
p7789, 978
- Leistungsteil Lebenszeichenüberwachung
Toleranzfenster
p7788, 978
- Leistungsteil Lüfter Betriebsdauer maximal
p0252, 334
- Leistungsteil Lüfter Betriebsstundenzähler
p0251, 334
- Leistungsteil Maximalstrom
r0209, 330
- Leistungsteil Motordrossel
p0233, 333
- Leistungsteil Netzennspannung
r0208, 329
- Leistungsteil Schütz Überwachungszeit
p0255, 335
- Leistungsteil Sinusfilter Kapazität
p0234, 333
- Leistungsteil Überlastreaktion
p0290, 341
- Leistungsteil Überwachungszeit
p0857, 434
- Leistungsteil Version EPROM-Daten
r0127, 316
- Leistungsteil Warnung bei I2t-Überlast
p0294, 342
- Leistungsteil Widerstand intern
r0238, 334
- Leistungsteildatensätze (PDS) Anzahl
p0120, 315
- Leistungsteilkomponente aktiv/inaktiv
r0126, 316
- Leistungsteilkomponente aktivieren/deaktivieren
p0125, 316
- Leitungswiderstand
p0352, 357
r0372, 361
- LEN_AC_FIFO
MD 28264, 162
- LEN_PROTOCOL_FILE
MD 11420, 54
- LIFTFAST_DIST
MD 21200, 115
- LIFTFAST_STOP_COND
MD 21204, 115
- LIFTFAST_WITH_MIRROR
MD 21202, 115
- LIMIT_CHECK_MODE
MD 20280, 102
- Linearer Geber Gitterteilung
p0407, 367
- LINK_BAUDRATE_SWITCH
MD 12540, 58
- LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP
MD 12552, 59
- LINK_RETRY_CTR
MD 12550, 58
- LINK_TERMINATION
MD 12520, 58
- Liste der Antriebsobjekte
p0978, 452
- Liste geänderter Parameter 1
r0990, 453
- Liste geänderter Parameter 10
r0999, 454
- Liste geänderter Parameter 2
r0991, 454
- Liste vorhandener Parameter 1
r0980, 453
- Liste vorhandener Parameter 10
r0989, 453
- Liste vorhandener Parameter 2
r0981, 453

- Lizenzierung License Key aktivieren
p9921, 1112
- Lizenzierung License Key eingeben
p9920, 1112
- LOOKAH_FFORM
MD 20443, 104
- LOOKAH_FREQUENCY
MD 32440, 176
- LOOKAH_FUNCTION_MASK
MD 20455, 104
- LOOKAH_NUM_CHECKED_BLOCKS
MD 29000, 164
- LOOKAH_NUM_OVR_POINTS
MD 20430, 103
- LOOKAH_OVR_POINTS
MD 20440, 104
- LOOKAH_RELIEVE_BLOCK_CYCLE
MD 20450, 104
- LOOKAH_SMOOTH_FACTOR
MD 20460, 104
- LOOKAH_SMOOTH_WITH_FEED
MD 20462, 104
- LOOKAH_SYSTEM_PARAM
MD 20442, 104
- LOOKAH_USE_VELO_NEXT_BLOCK
MD 20400, 103
- LR Absolutwertgeberjustage Status
p2507, 698
- LR Direkter Messtaster 1
p2517, 700
- LR Direkter Messtaster 2
p2518, 701
- LR Drehzahl Eingang Vorsteuerung
r2566, 715
- LR Drehzahlvorsteuerung Faktor
p2534, 705
- LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter PT1
p2536, 706
- LR Drehzahlvorsteuerung Symmetrierfilter Totzeit
p2535, 706
- LR Dynamische Schleppabstandsüberwachung
Toleranz
p2546, 709
- LR Geberzuordnung
p2502, 696
- LR Geschwindigkeit Eingang Vorsteuerung
r2566, 715
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Faktor
p2534, 705
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter PT1
p2536, 706
- LR Geschwindigkeitsvorsteuerung Symmetrierfilter
- Totzeit
p2535, 705
- LR Kraftvorsteuerung Masse
p2567, 715
- LR Lageistwertaufbereitung Konfiguration bei DDS-
Umschaltung
p2519, 701
- LR Lagesollwertfilter Zeitkonstante
p2533, 705
- LR Längeneinheit LU pro 10 mm
p2503, 696
- LR Längeneinheit LU pro Lastumdrehung
p2506, 698
- LR Längeneinheit LU pro Lastweg
p2506, 697
- LR Momentenvorsteuerung Trägheitsmoment
p2567, 715
- LR Motor/Last Lastumdrehungen
p2505, 697
- LR Motor/Last Motorumdrehungen
p2504, 697
- LR Motor/Last Motorweg
p2504, 696
- LR Nachstellzeit
p2539, 707
- LR Nockenschaltposition 1
p2547, 709
- LR Nockenschaltposition 2
p2548, 709
- LR Positionierfenster
p2544, 708
- LR Positionierüberwachungszeit
p2545, 709
- LR Proportionalverstärkung
p2538, 706
- LR Stillstandsfenster
p2542, 708
- LR Stillstandsüberwachungszeit
p2543, 708
- LUBRICATION_DIST
MD 33050, 180
- LUD_EXTENDED_SCOPE
MD 11120, 48
- Lüfter Betriebsstundenzähler
p3961, 819
- Lüfternachlaufzeit
p0295, 342
- M**
- M_CODE_ALL_COOLANTS_OFF
MD 52230, 241

M_CODE_CHUCK_CLOSE
MD 52252, 242

M_CODE_CHUCK_OPEN
MD 52250, 242

M_CODE_CHUCK_OPEN_ROT
MD 52251, 242

M_CODE_COOLANT_1_AND_2_ON
MD 52233, 242

M_CODE_COOLANT_1_ON
MD 52231, 241

M_CODE_COOLANT_2_ON
MD 52232, 242

M_CODE_TAILSTOCK_BACKWARD
MD 52254, 243

M_CODE_TAILSTOCK_FORWARD
MD 52253, 242

M_NO_FCT_CYCLE
MD 10715, 43

M_NO_FCT_CYCLE_NAME
MD 10716, 43

M_NO_FCT_CYCLE_PAR
MD 10718, 43

M_NO_FCT_EOP
MD 10714, 43

M_NO_FCT_STOPRE
MD 10713, 43

M19_SPOS
MD 43240, 223

M19_SPOSMODE
MD 43250, 223

MACH_MODEL_MODE
MD 11285, 50

MACHINE_JOG_INTERRUPT_PRIO
MD 52260, 243

Magnetisierung Skalierungswerte
p5494, 939

Magnetisierung Trafo Modus
p5480, 936

Magnetisierung Trafo Reglerdynamik
p5484, 937

Magnetisierung Trafo Spannungsschwellen
p5485, 937

Magnetisierung Trafo Zeiten
p5481, 936

Magnetisierungsstrom identifiziert
r1948, 618

MAINTENANCE_DATA
MD 33060, 180

MAJOG_RELEASE_PLANE
MD 55261, 255

MAJOG_SAFETY_CLEARANCE
MD 55260, 255

Makro Antriebsgerät
p0015, 280

Makro Antriebsobjekt
p0015, 280
r8570, 991

Makro Ausführung aktuell
r8585, 992

Makro Binektoreingänge (BI)
p0700, 411
r8571, 992

Makro Binektoreingänge (BI) für TMs
p0700, 411

Makro Konnektoreingänge (CI) für Drehzahlsollwerte
p1000, 454
r8572, 992

Makro Konnektoreingänge (CI) für
Geschwindigkeitssollwerte
p1000, 454

Makro Konnektoreingänge (CI) für Kraftsollwerte
p1500, 550

Makro Konnektoreingänge (CI) für Momentensollwerte
p1500, 549
r8573, 992

MAPPED_FRAME
MD 32075, 172

MAPPED_FRAME_MASK
MD 10616, 39

Master/Slave Stromaufteilungsfaktor Multiplexer
Eingang
p3576, 781

Master/Slave Zwischenkreisspannungs-Überwachung
p3574, 780

MAX_ACCEL_OVL_FACTOR
MD 32310, 174

MAX_AX_ACCEL
MD 32300, 173

MAX_AX_JERK
MD 32431, 175

MAX_AX_JERK_FACTOR
MD 32439, 176

MAX_AX_VELO
MD 32000, 171

MAX_BLOCKS_IN_IPOBUFFER
MD 42990, 221

MAX_INP_FEED_PER_REV
MD 55200, 254

MAX_INP_FEED_PER_TIME
MD 55201, 254

MAX_INP_FEED_PER_TOOTH
MD 55202, 254

MAX_INP_RANGE_GAMMA
MD 55231, 255

MAX_LEAD_ANGLE
MD 21090, 111

MAX_PATH_JERK
MD 20600, 107

MAX_SKP_LEVEL
MD 51029, 229

MAX_TILT_ANGLE
MD 21092, 111

Maximaldrehzahl
p1082, 471

Maximalgeschwindigkeit
p1082, 471

MAXNUM_REPLACEMENT_TOOLS
MD 17500, 70

MAXNUM_SYNC_DIAG_VAR
MD 28241, 160

MAXNUM_USER_DATA_FLOAT
MD 14508, 69

MAXNUM_USER_DATA_HEX
MD 14506, 68

MAXNUM_USER_DATA_INT
MD 14504, 68

MD_FILE_STYLE
MD 11230, 50

MD_MODE_MASK
MD 11202, 49

MD_TEXT_SWITCH
MD 9900, 25

MEA_ALARM_MASK
MD 54750, 253

MEA_AVERAGE_VALUE
MD 55625, 260

MEA_AVERAGE_VALUE_NUM
MD 55624, 260

MEA_CAL_EDGE_BASE_AX1
MD 54615, 247

MEA_CAL_EDGE_BASE_AX2
MD 54619, 247

MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX1
MD 54618, 247

MEA_CAL_EDGE_MINUS_DIR_AX2
MD 54622, 247

MEA_CAL_EDGE_NUM
MD 51601, 238

MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX1
MD 54617, 247

MEA_CAL_EDGE_PLUS_DIR_AX2
MD 54621, 247

MEA_CAL_EDGE_UPPER_AX2
MD 54620, 247

MEA_CAL_TP_NUM
MD 51602, 238

MEA_CAL_TPW_NUM
MD 51603, 238

MEA_CAL_WP_NUM
MD 51600, 238

MEA_CM_FEEDFACTOR_1
MD 54675, 251

MEA_CM_FEEDFACTOR_2
MD 54676, 251

MEA_CM_MAX_FEEDRATE
MD 54672, 251

MEA_CM_MAX_PERI_SPEED
MD 54670, 250

MEA_CM_MAX_REVOLUTIONS
MD 54671, 250

MEA_CM_MEASURING_ACCURACY
MD 54677, 251

MEA_CM_MIN_FEEDRATE
MD 54673, 251

MEA_CM_ROT_AX_POS_TOL
MD 51618, 238

MEA_CM_SPIND_ROT_DIR
MD 54674, 251

MEA_EDGE_SAVE_ANG
MD 55642, 261

MEA_EMPIRIC_VALUE
MD 55623, 260

MEA_EMPIRIC_VALUE_NUM
MD 55622, 260

MEA_FEED_CIRCLE
MD 55640, 261

MEA_FEED_FAST_MEASURE
MD 55638, 261

MEA_FEED_FEEDAX_VALUE
MD 55636, 261

MEA_FEED_MEASURE
MD 55630, 261

MEA_FEED_PLANE_VALUE
MD 55634, 261

MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT
MD 55632, 261

MEA_FUNCTION_MASK
MD 51740, 238
MD 52740, 244
MD 54740, 253
MD 55740, 261

MEA_FUNCTION_MASK_PIECE
MD 54760, 253

MEA_FUNCTION_MASK_TOOL
MD 54762, 253

MEA_FUNCTION_MASK_TURN
MD 54764, 253

MEA_INPUT_TOOL_PROBE_SUB
MD 54652, 250

MEA_RESULT_DISPLAY
MD 55613, 260

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN1
MD 54705, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN2
MD 54706, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN3
MD 54707, 253

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN4
MD 54708, 253

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN5
MD 54709, 253

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_LEN6
MD 54710, 253

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD1
MD 54695, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD2
MD 54696, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD3
MD 54697, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD4
MD 54698, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD5
MD 54699, 252

MEA_RESULT_OFFSET_TAB_RAD6
MD 54700, 252

MEA_SIM_ENABLE
MD 55618, 260

MEA_SIM_MEASURE_DIFF
MD 55619, 260

MEA_T_CIRCULAR_ARC_DIST
MD 54692, 251

MEA_T_MAX_STEPS
MD 54693, 252

MEA_T_PROBE_MANUFACTURER
MD 54689, 251

MEA_T_PROBE_OFFSET
MD 54691, 251

MEA_TP_AX_DIR_AUTO_CAL
MD 54632, 248

MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH
MD 54634, 249

MEA_TP_EDGE_DISK_SIZE
MD 54631, 248

MEA_TP_FEED
MD 54636, 249

MEA_TP_FEED_MEASURE
MD 55628, 260

MEA_TP_STATUS_GEN
MD 54635, 249

MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX1
MD 54625, 248

MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX2
MD 54627, 248

MEA_TP_TRIG_MINUS_DIR_AX3
MD 54629, 248

MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX1
MD 54626, 248

MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX2
MD 54628, 248

MEA_TP_TRIG_PLUS_DIR_AX3
MD 54630, 248

MEA_TP_TYPE
MD 54633, 248

MEA_TPW_AX_DIR_AUTO_CAL
MD 54647, 250

MEA_TPW_CAL_MEASURE_DEPTH
MD 54649, 250

MEA_TPW_EDGE_DISK_SIZE
MD 54646, 250

MEA_TPW_FEED
MD 54651, 250

MEA_TPW_STATUS_GEN
MD 54650, 250

MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX1
MD 54640, 249

MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX2
MD 54642, 249

MEA_TPW_TRIG_MINUS_DIR_AX3
MD 54644, 249

MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX1
MD 54641, 249

MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX2
MD 54643, 249

MEA_TPW_TRIG_PLUS_DIR_AX3
MD 54645, 249

MEA_TPW_TYPE
MD 54648, 250

MEA_WP_BALL_DIAM
MD 54600, 245

MEA_WP_FEED
MD 54611, 247

MEA_WP_POS_DEV_AX1
MD 54607, 246

MEA_WP_POS_DEV_AX2
MD 54608, 246

MEA_WP_STATUS_GEN
MD 54610, 247

MEA_WP_STATUS_RT
MD 54609, 246

MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX1
MD 54601, 246

- MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX2
 MD 54603, 246
 MEA_WP_TRIG_MINUS_DIR_AX3
 MD 54605, 246
 MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX1
 MD 54602, 246
 MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX2
 MD 54604, 246
 MEA_WP_TRIG_PLUS_DIR_AX3
 MD 54606, 246
 MEAS_CENTRAL_SOURCE
 MD 13211, 63
 MEAS_PROBE_DELAY_TIME
 MD 13220, 63
 MEAS_PROBE_LOW_ACTIVE
 MD 13200, 63
 MEAS_PROBE_OFFSET
 MD 13231, 64
 MEAS_PROBE_SOURCE
 MD 13230, 64
 MEAS_TYPE
 MD 13210, 63
 Meldungsnummer für Meldungstyp einstellen
 p2118, 660
 Messbuchsen Ausgangsspannung
 r0774, 421
 Messbuchsen Auszugebendes Signal
 r0772, 421
 Messbuchsen Begrenzung ein/aus
 p0784, 423
 Messbuchsen Kennlinie Wert x1
 p0777, 422
 Messbuchsen Kennlinie Wert x2
 p0779, 422
 Messbuchsen Kennlinie Wert y1
 p0778, 422
 Messbuchsen Kennlinie Wert y2
 p0780, 422
 Messbuchsen Modus
 p0776, 422
 Messbuchsen Normierung pro Volt
 r0786, 423
 Messbuchsen Offset
 p0783, 423
 Messbuchsen Physikalische Adresse
 p0788, 423
 Messbuchsen Physikalische Adresse Signalwert
 r0790, 424
 Messbuchsen Physikalische Adresse Verstärkung
 p0789, 423
 Messfunktion Einschwingperioden Anzahl
 p4718, 890
 Messfunktion Konfiguration
 p4707, 887
 Messfunktion Mittelungen Anzahl
 p4717, 889
 Messfunktion Status
 r4706, 887
 Messfunktion Steuerung
 p4701, 887
 Messgetriebe Absolutwertgeber rotatorisch
 Umdrehungen virtuell
 p0412, 368
 Messgetriebe Konfiguration
 p0411, 368
 Messgetriebe Lageverfolgung Toleranzfenster
 p0413, 369
 Messtaster 1 Eingangsklemme
 p0488, 388
 Messtaster 2 Eingangsklemme
 p0489, 389
 Messtaster Eingangsklemme
 p0580, 397
 Messtaster Flanke
 p0581, 397
 Messtaster Messzeit maximal
 p0583, 397
 Messtaster oder Nullmarkenersatz invertieren
 p0490, 389
 Messtaster Pulse pro Umdrehung
 p0582, 397
 Messtaster Wartezeit
 r0589, 398
 MILL_CONT_INITIAL_RAD_FIN
 MD 55460, 256
 MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
 MD 55410, 255
 MILL_SWIVEL_RESET_RETRACT
 MD 55420, 255
 MILL_SWIVEL_RESET_TRACK
 MD 55421, 256
 MILL_TOL_FACTOR_FINISH
 MD 55443, 256
 MILL_TOL_FACTOR_ROUGH
 MD 55441, 256
 MILL_TOL_FACTOR_SEMIFIN
 MD 55442, 256
 MILL_TOL_VALUE_FINISH
 MD 55448, 256
 MILL_TOL_VALUE_ROUGH
 MD 55446, 256
 MILL_TOL_VALUE_SEMIFIN
 MD 55447, 256

MIN_CONTOUR_SAMPLING_TIME
MD 10680, 41

MIN_CURV_RADIUS
MD 42471, 215

MINFEED
MD 42460, 215

Minimaldrehzahl
p1080, 470

Minimales Verhältnis Pulsfrequenz zu
Ausgangsfrequenz
p1817, 606

Minimalgeschwindigkeit
p1080, 470

MINTIME_BETWEEN_STROKES
MD 42404, 214

MIRROR_REF_AX
MD 10610, 38

MIRROR_TOGGLE
MD 10612, 38

MIRROR_TOOL_LENGTH
MD 42900, 220

MIRROR_TOOL_WEAR
MD 42910, 220

MISC_FUNCTION_MASK
MD 30455, 167

MM_ABSBLOCK
MD 28400, 163

MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF
MD 28402, 163

MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM
MD 18232, 78

MM_ARCLENGTH_SEGMENTS
MD 28540, 164

MM_BUFFERED_AC_MARKER
MD 28257, 161

MM_BUFFERED_AC_PARAM
MD 28255, 161

MM_CC_STATION_CHAN_MASK
MD 18788, 85

MM_CEC_MAX_POINTS
MD 18342, 80

MM_CHAN_HASH_TABLE_SIZE
MD 18250, 79

MM_COM_COMPRESS_METHOD
MD 18390, 82

MM_COM_TASK_STACK_SIZE
MD 18502, 83

MM_CYC_DATA_MEM_SIZE
MD 18237, 78

MM_DIR_HASH_TABLE_SIZE
MD 18300, 79

MM_E_FILE_MEM_SIZE
MD 18356, 81

MM_ENABLE_TOOL_ORIENT
MD 18114, 75

MM_ENC_COMP_MAX_POINTS
MD 38000, 208

MM_EPSPARAM_DIMENSION
MD 18840, 86

MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE
MD 18360, 81

MM_EXT_PROG_NUM
MD 18362, 81

MM_EXTCOM_TASK_STACK_SIZE
MD 18500, 83

MM_EXTERN_CNC_SYSTEM
MD 10880, 46

MM_EXTERN_GCODE_SYSTEM
MD 10881, 46

MM_EXTERN_LANGUAGE
MD 18800, 86

MM_EXTERN_MAXNUM_OEM_GCODES
MD 10850, 46

MM_FEED_PROFILE_SEGMENTS
MD 28535, 163

MM_FILE_HASH_TABLE_SIZE
MD 18290, 79

MM_FRAME_FINE_TRANS
MD 18600, 84

MM_GUD_VALUES_MEM
MD 18150, 76

MM_INCOA_MEM_SIZE
MD 18235, 78

MM_INT_TASK_STACK_SIZE
MD 28502, 163

MM_IPO_BUFFER_SIZE
MD 28060, 158

MM_IPO_TASK_STACK_SIZE
MD 18512, 83

MM_KIND_OF_SUMCORR
MD 18112, 75

MM_LINK_NUM_OF_MODULES
MD 18782, 85

MM_LINK_TOA_UNIT
MD 28085, 159

MM_LOOKAH_FFORM_UNITS
MD 28533, 163

MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE
MD 18240, 78

MM_LUD_VALUES_MEM
MD 28040, 158

MM_M_FILE_MEM_SIZE
MD 18353, 80

MM_MAINTENANCE_MON
MD 18860, 86

MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK
MD 28520, 163

MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO
MD 18105, 74

MM_MAX_CUTTING_EDGE_PERTOOL
MD 18106, 75

MM_MAX_HIERARCHY_ENTRIES
MD 18079, 72

MM_MAX_NUM_OF_HIERARCHIES
MD 18078, 72

MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE
MD 18242, 79

MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE
MD 18110, 75

MM_MAX_TRACE_DATAPOINTS
MD 28180, 160

MM_MAX_TRACE_LINK_POINTS
MD 18790, 85

MM_MAXNUM_3D_COLLISION
MD 18896, 87

MM_MAXNUM_3D_FACETS
MD 18895, 87

MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN
MD 18894, 87

MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN
MD 18897, 87

MM_MAXNUM_3D_PROT_AREA_ELEM
MD 18892, 87

MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS
MD 18890, 87

MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM
MD 18893, 87

MM_MAXNUM_3D_WPFX_PROT_ELEM
MD 18891, 87

MM_MAXNUM_ALARM_ACTIONS
MD 18730, 85

MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM
MD 18880, 86

MM_MAXNUM_KIN_CHAINS
MD 18870, 86

MM_MEMORY_CONFIG_MASK
MD 18234, 78

MM_NCK_HASH_TABLE_SIZE
MD 18260, 79

MM_NCU_LINK_MASK
MD 18780, 85

MM_NUM_AC_MARKER
MD 28256, 161

MM_NUM_AC_PARAM
MD 28254, 161

MM_NUM_AC_SYSTEM_MARKER
MD 28276, 162

MM_NUM_AC_SYSTEM_PARAM
MD 28274, 162

MM_NUM_AC_TIMER
MD 28258, 161

MM_NUM_AN_TIMER
MD 18710, 85

MM_NUM_BASE_FRAMES
MD 28081, 159

MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
MD 28070, 158

MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS
MD 28090, 159

MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM
MD 28100, 159

MM_NUM_CC_HEAP_MEM
MD 28105, 159

MM_NUM_CC_MAGAZINE_PARAM
MD 18090, 73

MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM
MD 18092, 73

MM_NUM_CC_MON_PARAM
MD 18098, 74

MM_NUM_CC_TDA_PARAM
MD 18094, 73

MM_NUM_CC_TOA_PARAM
MD 18096, 74

MM_NUM_CCS_MAGAZINE_PARAM
MD 18200, 76

MM_NUM_CCS_MAGLOC_PARAM
MD 18202, 76

MM_NUM_CCS_MON_PARAM
MD 18208, 77

MM_NUM_CCS_TDA_PARAM
MD 18204, 77

MM_NUM_CCS_TOA_PARAM
MD 18206, 77

MM_NUM_CP_MODUL_LEAD
MD 18452, 83

MM_NUM_CP_MODULES
MD 18450, 83

MM_NUM_CURVE_POLYNOMS
MD 18404, 82

MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM
MD 18410, 83

MM_NUM_CURVE_SEG_LIN
MD 18403, 82

MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM
MD 18409, 83

MM_NUM_CURVE_SEGMENTS
MD 18402, 82

MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM
MD 18408, 83

MM_NUM_CURVE_TABS
MD 18400, 82

MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM
MD 18406, 82

MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
MD 18100, 74

MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
MD 18310, 79

MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC
MD 18077, 72

MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS
MD 28252, 161

MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
MD 18320, 79

MM_NUM_FILES_PER_DIR
MD 18280, 79

MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES
MD 18602, 84

MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES
MD 18601, 84

MM_NUM_GUD_MODULES
MD 18118, 75

MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN
MD 18130, 75

MM_NUM_GUD_NAMES_NCK
MD 18120, 75

MM_NUM_KIN_TRAFOS
MD 18866, 86

MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS
MD 28160, 159

MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE
MD 18076, 72

MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL
MD 28020, 158

MM_NUM_MAGAZINE
MD 18084, 73

MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
MD 18086, 73

MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES
MD 18170, 76

MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM
MD 18180, 76

MM_NUM_MMC_UNITS
MD 10134, 30

MM_NUM_PROTECT_AREA_ACTIVE
MD 28210, 160

MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN
MD 28200, 160

MM_NUM_PROTECT_AREA_CONTOUR
MD 28212, 160

MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK
MD 18190, 76

MM_NUM_R_PARAM
MD 28050, 158

MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
MD 28010, 158

MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS
MD 28251, 160

MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
MD 18270, 79

MM_NUM_SUMCORR
MD 18108, 75

MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS
MD 18663, 84

MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL
MD 18662, 84

MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR
MD 18664, 84

MM_NUM_SYNACT_GUD_INT
MD 18661, 84

MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL
MD 18660, 84

MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING
MD 18665, 84

MM_NUM_SYNC_DIAG_ELEMENTS
MD 28240, 160

MM_NUM_SYNC_ELEMENTS
MD 28250, 160

MM_NUM_SYNC_STRINGS
MD 28253, 161

MM_NUM_SYSTEM_FILES_IN_FS
MD 18321, 80

MM_NUM_TOOL
MD 18082, 73

MM_NUM_TOOL_ADAPTER
MD 18104, 74

MM_NUM_TOOL_CARRIER
MD 18088, 73

MM_NUM_TOOL_ENV
MD 18116, 75

MM_NUM_TOOLHOLDERS
MD 18075, 72

MM_NUM_TRAFO_DATA_SETS
MD 18864, 86

MM_NUM_USER_FRAMES
MD 28080, 158

MM_NUM_USER_MACROS
MD 18160, 76

MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS
MD 28150, 159

MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS
MD 28600, 164

MM_ORIPATH_CONFIG
MD 28580, 164

MM_ORISON_BLOCKS
MD 28590, 164

MM_PATH_VELO_SEGMENTS
MD 28530, 163

MM_PREP_TASK_STACK_SIZE
MD 28500, 163

MM_PREPDYN_BLOCKS
MD 28610, 164

MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE
MD 18374, 81

MM_PROTOC_NUM_ETP_OEM_TYP
MD 28301, 162

MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP
MD 28302, 162

MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST
MD 18372, 81

MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST
MD 18371, 81

MM_PROTOC_NUM_FILES
MD 18370, 81

MM_PROTOC_NUM_SERVO_DATA
MD 18373, 81

MM_PROTOC_SESS_ENAB_USER
MD 18375, 82

MM_PROTOC_USER_ACTIVE
MD 28300, 162

MM_QEC_MAX_POINTS
MD 38010, 208

MM_REORG_LOG_FILE_MEM
MD 28000, 158

MM_S_FILE_MEM_SIZE
MD 18354, 80

MM_SEARCH_RUN_RESTORE_MODE
MD 28560, 164

MM_SERVO_FIFO_SIZE
MD 18720, 85

MM_SERVO_TASK_STACK_SIZE
MD 18510, 83

MM_SHAPED_TOOLS_ENABLE
MD 28290, 162

MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA
MD 18700, 85

MM_SYSTEM_DATAFRAME_MASK
MD 28083, 159

MM_SYSTEM_FRAME_MASK
MD 28082, 159

MM_T_FILE_MEM_SIZE
MD 18355, 80

MM_TOOL_DATA_CHG_BUFF_SIZE
MD 28450, 163

MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD 18080, 72

MM_TOOL_MANAGEMENT_TRACE_SZ
MD 18074, 72

MM_TRACE_DATA_FUNCTION
MD 22714, 124

MM_TRACE_LINK_DATA_FUNCTION
MD 18792, 86

MM_TRACE_VDI_SIGNAL
MD 18794, 86

MM_TYPE_CC_MAGAZINE_PARAM
MD 18091, 73

MM_TYPE_CC_MAGLOC_PARAM
MD 18093, 73

MM_TYPE_CC_MON_PARAM
MD 18099, 74

MM_TYPE_CC_TDA_PARAM
MD 18095, 74

MM_TYPE_CC_TOA_PARAM
MD 18097, 74

MM_TYPE_CCS_MAGAZINE_PARAM
MD 18201, 76

MM_TYPE_CCS_MAGLOC_PARAM
MD 18203, 76

MM_TYPE_CCS_MON_PARAM
MD 18209, 77

MM_TYPE_CCS_TDA_PARAM
MD 18205, 77

MM_TYPE_CCS_TOA_PARAM
MD 18207, 77

MM_TYPE_OF_CUTTING_EDGE
MD 18102, 74

MM_U_FILE_MEM_SIZE
MD 18352, 80

MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
MD 18350, 80

MM_USER_MEM_BUFFERED
MD 18230, 78

MM_USER_MEM_BUFFERED_TYPEOF
MD 18231, 78

MM_USER_MEM_DPR
MD 18220, 77

MM_USER_MEM_DYNAMIC
MD 18210, 77

MMC_CMD_TIMEOUT
MD 10132, 29

MMC_INFO_CUT_SPEED
MD 27206, 156

MMC_INFO_CUT_SPEED_STATUS
MD 27207, 156

MMC_INFO_NO_UNIT
MD 27200, 155

MMC_INFO_NO_UNIT_STATUS MD 27201, 155	Mot_temp_mod 2/KTY Zeitstufe p0606, 401
MMC_INFO_POSN_LIN MD 27202, 156	Mot_temp_mod Aktivierung p0612, 402
MMC_INFO_POSN_LIN_STATUS MD 27203, 156	Mot_temp_mod Rotortemperatur r0633, 405
MMC_INFO_REV_FEED MD 27208, 156	Mot_temp_mod Ständereisentemperatur r0631, 405
MMC_INFO_REV_FEED_STATUS MD 27209, 157	Mot_temp_mod Ständerwicklungstemperatur r0632, 405
MMC_INFO_VELO_LIN MD 27204, 156	Mot_temp_mod Umgebungstemperatur r0630, 405
MMC_INFO_VELO_LIN_STATUS MD 27205, 156	MotId Drehmomentkennlinie kT1 identifiziert p3045, 749
MODE_AC_FIFO MD 28266, 162	MotId Drehmomentkennlinie kT3 identifiziert p3046, 749
MODESWITCH_MASK MD 20114, 95	MotId Drehmomentkennlinie kT5 identifiziert p3047, 749
Modulationsgrad maximal r0073, 297	MotId Drehmomentkennlinie kT7 identifiziert p3048, 750
Modulator Konfiguration p1810, 604, 605	MotId Drehmomentkonstante identifiziert p3016, 746
Modulator Modus p1802, 603	MotId Einsatzdrehzahl Feldschwächung identifiziert p3049, 750
MODULO_RANGE MD 30330, 167	MotId Einsatzgeschwindigkeit Feldschwächung identifiziert p3049, 750
MODULO_RANGE_START MD 30340, 167	MotId Flussregler Nachstellzeit identifiziert p3081, 751
Momentenausnutzung Ausschaltverzögerung p2195, 676	MotId Flussregler P-Verstärkung identifiziert p3080, 751
Momentenausnutzung geglättet r0033, 286, 287	MotId Geber Invertierung Istwert identifiziert p3031, 747, 748
Momentenausnutzung Skalierung p2196, 676	MotId Hauptinduktivität identifiziert p3060, 751
MONITOR_ADDRESS MD 11380, 52	MotId Kommutierungswinkeloffset identifiziert p3030, 747
MONITOR_DISPLAY_INT MD 11382, 52	MotId Kraftkennlinie kT1 identifiziert p3045, 748
MONITOR_DISPLAY_REAL MD 11384, 52	MotId Kraftkennlinie kT3 identifiziert p3046, 749
MONITOR_INPUT_INT MD 11386, 52	MotId Kraftkennlinie kT5 identifiziert p3047, 749
MONITOR_INPUT_REAL MD 11388, 52	MotId Kraftkennlinie kT7 identifiziert p3048, 749
MONITOR_INPUT_STROBE MD 11390, 53	MotId Kraftkonstante identifiziert p3016, 746
Mot_temp_mod 1 (I2t) Störschwelle p0615, 402	MotId Last Masse identifiziert p3042, 748
Mot_temp_mod 1/2 Schwelle p0605, 400	MotId Last Trägheitsmoment identifiziert p3042, 748
Mot_temp_mod 1/KTY Warnschwelle p0604, 400	

- MotId Lastwinkel optimal identifiziert
p3027, 747
- MotId Läuferstreuinduktivität identifiziert
p3058, 751
- MotId Läuferwiderstand identifiziert
p3054, 750
- MotId Magnetisierungsstrom identifiziert
p3020, 747
- MotId Motor-Masse identifiziert
p3041, 748
- MotId Motormodell mit Geber Umschaltdrehzahl
identifiziert
p3088, 752
- MotId Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit
identifiziert
p3088, 752
- MotId Reluktanzkraftkonstante identifiziert
p3028, 747
- MotId Reluktanzmomentkonstante identifiziert
p3028, 747
- MotId Spannungsabbildungsfehler Endwert identifiziert
p3070, 751
- MotId Spannungsabbildungsfehler Stromoffset
identifiziert
p3071, 751
- MotId Spannungskonstante identifiziert
p3017, 746
- MotId Ständerstreuinduktivität identifiziert
p3056, 750
- MotId Ständerwiderstand identifiziert
p3050, 750
- MotId Stromregler Nachstellzeit identifiziert
p3083, 752
- MotId Stromregler P-Verstärkung identifiziert
p3082, 752
- MotId Trägheitsmoment identifiziert
p3041, 748
- Motor Betriebsstunden aktuell
p0650, 408
- Motor Betriebsstunden Wartungsintervall
p0651, 408
- Motor blockiert Drehzahlschwelle
p2175, 670, 671
- Motor blockiert Geschwindigkeitsschwelle
p2175, 671
- Motor blockiert Verzögerungszeit
p2177, 671
- Motor gekippt Verzögerungszeit
p2178, 671
- Motor Komponentenummer
p0131, 317
- Motor kT-Kennlinie kT1
p0645, 407
- Motor kT-Kennlinie kT3
p0646, 407
- Motor kT-Kennlinie kT5
p0647, 407
- Motor kT-Kennlinie kT7
p0648, 408
- Motor mit DRIVE-CLiQ Zustandswort
r0303, 344
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 1
p0362, 360
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 2
p0363, 360
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 3
p0364, 360
- Motor Sättigungscharakteristik Fluss 4
p0365, 360
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 1
p0366, 361
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 2
p0367, 361
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 3
p0368, 361
- Motor Sättigungscharakteristik I_mag 4
p0369, 361
- Motor Ständerwiderstand Skalierung
p0652, 408
- Motor Temperatur Offset PT100
p0624, 404
- Motor Übertemperatur Läuferwicklung
p0628, 405
- Motor Übertemperatur Ständereisen
p0626, 404
- Motor Übertemperatur Ständerwicklung
p0627, 404
- Motor Umgebungstemperatur
p0625, 404
- Motor-/Geberdatensatz angewählt
r0838, 430
- Motor-/Umrichtermodell Adaptionen Konfiguration
p1780, 600
- Motor-Anzahl parallelgeschaltet
p0306, 345
- Motor-Auferregungszeit
p0346, 356
- Motor-Auferregungszeit für Rs_ident nach
Wiedereinschaltung
p0622, 404
- Motor-Bemessungsanlaufzeit
r0345, 356

- Motor-Bemessungsdrehmoment
 - p0312, 347
 - r0333, 353
- Motor-Bemessungsdrehzahl
 - p0311, 346
- Motor-Bemessungs-EMK
 - r0337, 354
- Motor-Bemessungsfrequenz
 - p0310, 346
- Motor-Bemessungsfrequenz aktuell
 - r0336, 354
- Motor-Bemessungsgeschwindigkeit
 - p0311, 346
- Motor-Bemessungskraft
 - p0312, 347
 - r0333, 353
- Motor-Bemessungsleistung
 - p0307, 345
- Motor-Bemessungsleistungsfaktor
 - p0308, 345
 - r0332, 352
- Motor-Bemessungsmagnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom
 - p0320, 349
- Motor-Bemessungsschlupf
 - r0330, 352
- Motor-Bemessungsspannung
 - p0304, 344
 - r0339, 354
- Motor-Bemessungsstrom
 - p0305, 344, 345
- Motor-Bemessungsstrom identifiziert
 - r0343, 355
- Motor-Bemessungswirkungsgrad
 - p0309, 346
- Motorcodennummer Auswahl
 - p0301, 343, 344
- Motorcodennummer Motor mit DRIVE-CLiQ
 - r0302, 344
- Motor-Dämpferinduktivität d-Achse
 - r0380, 363
- Motor-Dämpferinduktivität d-Achse Skalierung
 - p0657, 409
- Motor-Dämpferinduktivität q-Achse
 - p0359, 359
 - r0381, 363
- Motor-Dämpferinduktivität q-Achse Skalierung
 - p0658, 409
- Motor-Dämpferwiderstand d-Achse Skalierung
 - p0659, 409
- Motor-Dämpferwiderstand q-Achse
 - p0355, 358
 - r0375, 362
- Motor-Dämpferwiderstand q-Achse Skalierung
 - p0660, 409
- Motor-Dämpferzeitkonstante q-Achse
 - r0385, 364
- Motordatenidentifikation Asynchronmotor Daten ermittelt
 - r3927, 818
- Motordatenidentifikation Auswahl
 - p1910, 612
- Motordatenidentifikation stehend
 - p1910, 611
- Motordatenidentifikation Steuerwort
 - p1909, 611
 - r3927, 818
- Motordatenidentifikation Synchronmotor Daten ermittelt
 - r3928, 819
- Motordatenidentifikation und Drehende Messung
 - p1900, 610
- Motordatenidentifikation und Drehzahlregleroptimierung
 - r0047, 290
- Motordatensatz (MDS) Nummer
 - p0186, 325
- Motordatensatz MDS kopieren
 - p0139, 317
- Motordatensatz/Geberdatensatz wirksam
 - r0049, 290
- Motordatensätze (MDS) Anzahl
 - p0130, 316
- Motor-Drehmomentkonstante
 - p0316, 348
- Motor-Drehmomentkonstante aktuell
 - r0334, 353
- Motordrossel in Reihe Anzahl
 - p0235, 334
- Motor-Entregungszeit
 - p0347, 356
- Motorgeber Störreaktion GEBER
 - p0491, 389, 390
- Motor-Grenzstrom
 - p0338, 354
- Motorhaltebremse Konfiguration
 - p1215, 493
- Motorhaltebremse öffnen Schwelle
 - p1221, 495
- Motorhaltebremse Öffnungszeit
 - p1216, 493
- Motorhaltebremse Schließzeit
 - p1217, 494

- Motorhaltebremse Steuerwort
p1275, 504
- Motorhaltebremse Stillstandserkennung Überbrückung
p1276, 505
- Motorhaltebremse Verzögerung Bremsschwelle
überschritten
p1277, 505
- Motor-Hauptinduktivität d-Achse gesättigt Skalierung
p0655, 408
- Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt
p0361, 360
r0383, 363
- Motor-Hauptinduktivität q-Achse gesättigt Skalierung
p0656, 409
- Motor-Hauptinduktivität transformiert/Lh d-Achse
gesättigt
r0382, 363
- Motor-Hauptinduktivität/Hauptinduktivität d-Achse
gesättigt
p0360, 359, 360
- Motor-Kippkraftkorrekturfaktor
p0326, 351
- Motor-Kippmomentkorrekturfaktor
p0326, 351
- Motor-Kraftkonstante
p0316, 348
- Motor-Kraftkonstante aktuell
r0334, 353
- Motorkühlart
p0335, 353
- Motor-Lastwinkel optimal
p0327, 351
- Motor-Läuferstreuinduktivität/Dämpferinduktivität d-
Achse
p0358, 359
- Motor-Läuferwiderstand kalt/Dämpferwiderstand d-
Achse
p0354, 358
r0374, 362
- Motor-Läuferzeitkonstante/Dämpferzeitkonstante d-
Achse
r0384, 363
- Motor-Magnetisierungsstrom/-kurzschlussstrom aktuell
r0331, 352
- Motor-Masse
p0341, 355
- Motor-Masse (für thermisches Motormodell)
p0344, 356
- Motor-Maximaldrehzahl
p0322, 349, 350
- Motor-Maximalgeschwindigkeit
p0322, 350
- Motor-Maximalstrom
p0323, 350
- Motormodell Abweichung Komponente 1
r1762, 597
- Motormodell Abweichung Komponente 2
r1763, 597
- Motormodell Adaptionen Konfiguration
p1780, 599, 600
- Motormodell Drehzahladaption Kp wirksam
r1765, 597
- Motormodell Drehzahladaption Vi wirksam
r1768, 598
- Motormodell Drehzahlistwert Glättungszeit SLVC
p1451, 535
- Motormodell Drehzahlschwelle Kipperkennung
p1744, 593
- Motormodell Fehlerschwellwert Kipperkennung
p1745, 593
- Motormodell Fehlersignal Kipperkennung
r1746, 593
- Motormodell Flussbetrag
r1779, 599
- Motormodell Flusswinkeldifferenz
r1778, 599
- Motormodell Kompensation Offsetspannung Alpha
p1774, 598
- Motormodell Kompensation Offsetspannung Beta
p1775, 599
- Motormodell Konfiguration
p1750, 594
- Motormodell kT-Adaption Glättungszeit
p1795, 601
- Motormodell kT-Adaption Korrekturwert
r1797, 601, 602
- Motormodell kT-Adaption Nachstellzeit
p1795, 601
- Motormodell Lh-Adaption Einschaltfrequenz
r1791, 601
- Motormodell Lh-Adaption Einschaltenschlupf
r1792, 601
- Motormodell Lh-Adaption Korrekturwert
r1787, 601
- Motormodell Lh-Adaption Kp
p1785, 600
- Motormodell Lh-Adaption Nachstellzeit
p1786, 600
- Motormodell mit Geber Drehzahladaption Kp
p1760, 596
- Motormodell mit Geber Drehzahladaption Tn
p1761, 597
- Motormodell mit Geber Umschaltgeschwindigkeit
p1752, 594

- Motormodell Obere Umschaltdrehzahl / Anhebung Umschaltdrehzahl
 - p1749, 594
- Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Kp
 - p1764, 597
- Motormodell ohne Geber Drehzahladaption Tn
 - p1767, 598
- Motormodell ohne Geber gesteuert geregelt Einschwingregler Kp
 - p1757, 596
- Motormodell Pulsverfahren Drehzahladaption Kp
 - p1798, 602
- Motormodell Rückführung Skalierung
 - p1784, 600
- Motormodell Schlupfdrehzahl
 - r1773, 598
- Motormodell Spannungsmodell Berechnung Freigabe
 - p1766, 597
- Motormodell Status
 - r1751, 594
- Motormodell Status Signale
 - r1776, 599
- Motormodell Umschaltdrehzahl Betrieb mit Geber
 - p1752, 594
- Motormodell Umschaltdrehzahl geberloser Betrieb
 - p1755, 595
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese
 - p1756, 595
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese Betrieb mit Geber
 - p1753, 595
- Motormodell Umschaltdrehzahl Hysterese geberloser Betrieb
 - p1756, 596
- Motormodell Umschaltgeschwindigkeit geberloser Betrieb
 - p1755, 595
- Motormodell Umschaltgeschwindigkeit Hysterese
 - p1756, 596
- Motormodell Umschaltwartezeit geregelt gesteuert
 - p1758, 596
- Motormodell Umschaltwartezeit gesteuert geregelt
 - p1759, 596
- Motormodell Untere Umschaltdrehzahl n_soll -> n_ist
 - p1748, 593
- Motormodul Phasenverschiebung Zweites System
 - p6397, 952
- Motor-Nenn-Läuferwiderstand
 - r0376, 362
- Motor-Nenn-Ständerwiderstand
 - r0373, 362
- Motornorm IEC/NEMA
 - p0100, 305, 306
- Motor-Pollageidentifikation Strom
 - p0329, 352
- Motor-Pollageidentifikation Strom 1. Phase
 - p0325, 351
- Motor-Polpaarweite
 - p0315, 348
- Motor-Polpaarzahl
 - p0314, 347
- Motor-Polpaarzahl aktuell (oder berechnet)
 - r0313, 347
- Motorpotenziometer Hochlaufzeit
 - p1047, 465
- Motorpotenziometer Konfiguration
 - p1030, 462
- Motorpotenziometer Maximaldrehzahl
 - p1037, 463
- Motorpotenziometer Maximalgeschwindigkeit
 - p1037, 462
- Motorpotenziometer Minimaldrehzahl
 - p1038, 463
- Motorpotenziometer Minimalgeschwindigkeit
 - p1038, 463
- Motorpotenziometer Rücklaufzeit
 - p1048, 465
- Motorpotenziometer Startwert
 - p1040, 463, 464
- Motor-Reluktanzkraftkonstante
 - p0328, 352
- Motor-Reluktanzmomentkonstante
 - p0328, 352
- Motor-Spannungskonstante
 - p0317, 348
- Motor-Ständerinduktivität d-Achse
 - p0357, 359
 - r0378, 363
- Motor-Ständerstreinduktivität
 - p0356, 358, 359
- Motor-Ständerstreinduktivität Skalierung
 - p0653, 408
- Motor-Ständerstreuzeitkonstante
 - r0386, 364
- Motor-Ständerstreuzeitkonstante q-Achse
 - r0387, 364
- Motor-Ständerwiderstand kalt
 - p0350, 357
 - r0370, 361
- Motor-Stillstands Drehmoment
 - p0319, 349
- Motor-Stillstandskraft
 - p0319, 349

- Motor-Stillstandsstrom
 p0318, 349
 Motor-Streuinduktivität gesamt
 r0377, 362
 Motortemperatur gemessen
 r4620, 878
 Motortemperatursensor 1 Sensortyp
 p4600, 876
 Motortemperatursensor 1 Sensortyp MDS
 p4610, 877
 Motortemperatursensor 2 Sensortyp
 p4601, 876
 Motortemperatursensor 2 Sensortyp MDS
 p4611, 877
 Motortemperatursensor 3 Sensortyp
 p4602, 877
 Motortemperatursensor 3 Sensortyp MDS
 p4612, 877
 Motortemperatursensor 4 Sensortyp
 p4603, 877
 Motortemperatursensor 4 Sensortyp MDS
 p4613, 877
 Motortemperatursensor für Überwachung
 p0600, 399
 Motortemperatursensor Sensortyp
 p0601, 400
 Motor-Trägheitsmoment
 p0341, 355
 Motortyp Auswahl
 p0300, 343
 Motorübertemperatur Reaktion
 p0610, 401
 Motorübertemperatur Warnschwelle 1
 p0616, 402
 Motorumschaltung Kommutierungswinkelkorrektur
 p1991, 625
 Motorumschaltung Motornummer
 p0826, 428
 Motorumschaltung Schützensteuerung
 Verzögerungszeit
 p0839, 430
 Motorumschaltung Zustandswort Bitnummer
 p0827, 428
 Motor-Vorschaltinduktivität
 p0353, 358
 MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
 MD 37250, 204
 MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
 MD 37252, 204
 MS_COUPLING_ALWAYS_ACTIVE
 MD 37262, 205
 MS_FUNCTION_MASK
 MD 37253, 204
 MS_MAX_CTRL_VELO
 MD 37260, 205
 MS_MOTION_DIR_REVERSE
 MD 37274, 206
 MS_SPIND_COUPLING_MODE
 MD 37263, 205
 MS_TENSION_TORQ_FILTER_TIME
 MD 37266, 205
 MS_TENSION_TORQUE
 MD 37264, 205
 MS_TORQUE_CTRL_ACTIVATION
 MD 37255, 205
 MS_TORQUE_CTRL_I_TIME
 MD 37258, 205
 MS_TORQUE_CTRL_MODE
 MD 37254, 204
 MS_TORQUE_CTRL_P_GAIN
 MD 37256, 205
 MS_TORQUE_WEIGHT_SLAVE
 MD 37268, 205
 MS_VELO_TOL_COARSE
 MD 37270, 206
 MS_VELO_TOL_FINE
 MD 37272, 206
 MULTFEED_ASSIGN_FASTIN
 MD 21220, 115
 MULTFEED_STORE_MASK
 MD 21230, 115
- N**
- CO
 Festwert F, 746
 NAME_TOOL_CHANGE_PROG
 MD 52240, 242
 NC_LANGUAGE_CONFIGURATION
 MD 10711, 42
 NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB
 MD 10712, 43
 NC_USER_EXTERN_GCODES_TAB
 MD 10882, 46
 NCBFRAME_POWERON_MASK
 MD 10615, 39
 NCBFRAME_RESET_MASK
 MD 10613, 39
 NCK_EG_FUNCTION_MASK
 MD 11756, 56
 NCK_LEAD_FUNCTION_MASK
 MD 11750, 56

- NCK_PCOS_TIME_RATIO
MD 10185, 30
- NCK_TRAIL_FUNCTION_MASK
MD 11752, 56
- NCU_LINK_CONNECTIONS
MD 18781, 85
- NCU_LINKNO
MD 12510, 58
- Netz PLL2 Dynamik
p6423, 953
- Netz PLL2 Spannung Glättungszeit
p6425, 953
- Netz Synchronisierung Zustand
r5482, 936
- Netzfrequenzüberschreitung Warnschwelle
p0284, 340
- Netzfrequenzunterschreitung Warnschwelle
p0285, 340, 341
- Netznenfrequenz
p0211, 330, 331
- Netz-PLL Netzspannung Glättungszeit
p3472, 772
- Netzschütz Überwachungszeit
p0861, 435
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Ausgang
r5410, 925
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Glättungszeit
p5409, 924
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Leerlauffrequenz
p5405, 923
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Steigung
p5407, 924
- Netzstatikregelung Frequenzstatik Wirkleistung
r5411, 925
- Netzstatikregelung Netzspannung Alpha-/Beta-Komponente
r5445, 931
- Netzstatikregelung Netzspannung Betrag
r5444, 930
- Netzstatikregelung Netzspannung Wirk-/Blind-Komponente
r5446, 931
- Netzstatikregelung Netzstrom Alpha-/Beta-Komponente
r5448, 931
- Netzstatikregelung Netzstrom Wirk-/Blind-Komponente
r5449, 931
- Netzstatikregelung Netzwinkel
r5412, 925
- Netzstatikregelung Spannungsregelung Ausgang
r5429, 928
- Netzstatikregelung Spannungsregelung Integrationszeit
p5427, 928
- Netzstatikregelung Spannungsregelung Kurzschluss
p5428, 928
- Netzstatikregelung Spannungsregelung P-Verstärkung
p5426, 928
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Ausgang
r5420, 926
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindleistung
r5422, 927
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Blindstrom
r5421, 927
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Glättungszeit
p5419, 926
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Leerlaufspannung
p5415, 925
- Netzstatikregelung Spannungsstatik Steigung
p5417, 926
- Netzstatikregelung Strom zulässig
r5479, 936
- Netzstatikregelung Stromgrenzen
p5478, 936
- Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Glättungszeit
p5414, 925
- Netzstatikregelung Zusatz-Frequenzstatik Steigung
p5413, 925
- Netzstatikregelung Zusatzinduktivität
p5423, 927
- Netzstatikregelung Zusatzinduktivität Glättungszeit
p5424, 927
- Netzüberspannung Warnschwelle
p0281, 339
- Netzüberwachung Frequenzen
p5547, 945
- Netzüberwachung Frequenzschwelle
p5544, 944
- Netzüberwachung HFRT Frequenzwerte
p5557, 947
- Netzüberwachung HFRT Zeitwerte
p5556, 947
- Netzüberwachung HVRT Spannungswerte
p5552, 946
- Netzüberwachung HVRT Zeitwerte
p5551, 945
- Netzüberwachung Konfiguration
p5540, 944
- Netzüberwachung LFRT Frequenzwerte
p5559, 948
- Netzüberwachung LFRT Zeitwerte
p5558, 947
- Netzüberwachung LVRT Spannungswerte
p5554, 946
- Netzüberwachung LVRT Zeitwerte
p5553, 946

- Netzüberwachung Netzstörung Schwellen
 Frequenzkennlinie
 p5555, 947
 Netzüberwachung Netzstörung Schwellen
 Spannungskennlinie
 p5550, 945
 Netzüberwachung Spannungsschwelle
 p5543, 944
 Netzüberwachung Verstärkungen
 p5548, 945
 Netzüberwachung Zeiten
 p5545, 945
 Netzunterspannung Abschaltsschwelle
 p0283, 340
 Netzunterspannung Warnschwelle
 p0282, 340
 NIBBLE_PRE_START_TIME
 MD 26018, 155
 NIBBLE_PUNCH_CODE
 MD 26008, 154
 NIBBLE_PUNCH_INMASK
 MD 26006, 154
 NIBBLE_PUNCH_OUTMASK
 MD 26004, 154
 NIBBLE_SIGNAL_CHECK
 MD 26020, 155
 NIBPUNCH_PRE_START_TIME
 MD 42402, 214
 Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1
 r0473, 383
 Nicht sicherheitsrelevante Messschritte Lagewert Pos1
 (erkannt)
 p0416, 369
 CO
 Festwert M, 745
 NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
 MD 10630, 40
 Nullmarke Mindestlänge
 p4686, 885
 Nullmarkenauswahl Eingangsklemme
 p0493, 391
 Nullmarkenersatz Eingangsklemme
 p0494, 391
 p0495, 392
 Nullmarkenüberwachung Toleranz zulässig
 p4680, 883
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1
 negativ
 p4682, 884
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster Grenze 1
 positiv
 p4681, 884
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster
 Warnschwelle negativ
 p4684, 884
 Nullmarkenüberwachung Toleranzfenster
 Warnschwelle positiv
 p4683, 884
 NUM_AC_FIFO
 MD 28260, 161
 NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM
 MD 19102, 89
 NUM_AXES_IN_SYSTEM
 MD 19100, 88
 NUM_CHANNELS
 MD 19200, 89
 NUM_DISPLAYED_CHANNELS
 MD 51065, 233
 NUM_ENCS
 MD 30200, 165
 NUM_FIX_POINT_POS
 MD 30610, 169
 NUM_GEAR_STEPS
 MD 35090, 185
 NUM_GEAR_STEPS2
 MD 35092, 185
 NUM_IPO_AXES
 MD 19110, 89
 NUM_LEAD_LINK_AXES
 MD 19142, 89
 NUM_MODE_GROUPS
 MD 19220, 89
 NUM_SAFE_AXES
 MD 19120, 89
 NUM_SPL_IO
 MD 19122, 89
 NUTATION_ANGLE_NAME
 MD 10648, 40
 NVRAM Aktion
 p7770, 978
 NVRAM-Daten sichern/einspielen/löschen
 p7775, 978
- O**
- OA-Applikation Aktivierung
 p4956, 911
 OA-Applikation Anzahl
 r4950, 909
 OA-Applikation Bezeichner
 r4955, 910, 911
 OA-Applikation Bezeichner Gesamtlänge
 r4951, 909

OA-Applikation GUID
r4959, 913

OA-Applikation GUID Antriebsobjekt
r4960, 914

OA-Applikation GUID Gesamtlänge
r4952, 910

OA-Applikation Logbuch Modulwahl
p4961, 914, 915

OA-Applikation Schnittstellenversion
r4958, 912, 913

OA-Applikation ungültig Anzahl
r4975, 915

OA-Applikation ungültig Bezeichner
r4978, 915

OA-Applikation ungültig Bezeichner Gesamtlänge
r4976, 915

OA-Applikation ungültig Fehlercode
r4979, 915

OA-Applikation Version
r4957, 912

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Aktivierung
p5440, 930

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Mittenfrequenz
p5442, 930

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung
p5441, 930

Oberschwingungsregler Bandpassfilter Verstärkung
gesamt
p5443, 930

OEM_AXIS_INFO
MD 37800, 207

OEM_CHAN_INFO
MD 27400, 157

OEM_GLOBAL_INFO
MD 17400, 70

ONLINE_CUTCOM_ENABLE
MD 20254, 101

ONLY_MKS_DIST_TO_GO
MD 51027, 229

OPERATING_MODE_DEFAULT
MD 10720, 43

OPERATING_MODE_EXTENDED
MD 10721, 44

Option Board Komponentenummer
p0161, 324

ORDER_DISPLAYED_CHANNELS
MD 51066, 233

ORI_ANGLE_WITH_G_CODE
MD 21103, 111

ORI_DEF_WITH_G_CODE
MD 21102, 111

ORI_DISP_IS_MODULO
MD 21132, 112

ORI_DISP_MODULO_RANGE
MD 21134, 112

ORI_DISP_MODULO_RANGE_START
MD 21136, 113

ORI_IPO_WITH_G_CODE
MD 21104, 112

ORI_JOG_MODE
MD 42660, 218

ORI_SMOOTH_DIST
MD 42674, 218

ORI_SMOOTH_TOL
MD 42676, 218

ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIM
MD 21198, 114

ORI_TRAFO_ONLINE_CHECK_LIMR
MD 21199, 115

ORIAX_TURN_TAB_1
MD 21120, 112

ORIAX_TURN_TAB_2
MD 21130, 112

ORIENTATION_IS_EULER
MD 21100, 111

ORIENTATION_NAME_TAB
MD 10646, 40

ORIPATH_LIFT_FACTOR_NAME
MD 10626, 40

ORIPATH_LIFT_VECTOR_TAB
MD 10624, 39

ORIPATH_MODE
MD 21094, 111

ORIPATH_SMOOTH_DIST
MD 42670, 218

ORIPATH_SMOOTH_TOL
MD 42672, 218

ORISMOOTHING_MODE
MD 20481, 105

ORISON_MODE
MD 20478, 105

ORISON_STEP_LENGTH
MD 20476, 105

ORISON_TOL
MD 42678, 218

OSCILL_CTRL_MASK
MD 43770, 225

OSCILL_DWELL_TIME1
MD 43720, 225

OSCILL_DWELL_TIME2
MD 43730, 225

OSCILL_END_POS
MD 43760, 225

- OSCILL_IS_ACTIVE
 MD 43780, 225
 OSCILL_MODE_MASK
 MD 11460, 54
 OSCILL_NUM_SPARK_CYCLES
 MD 43750, 225
 OSCILL_REVERSE_POS1
 MD 43700, 225
 OSCILL_REVERSE_POS2
 MD 43710, 225
 OSCILL_START_POS
 MD 43790, 226
 OSCILL_VELO
 MD 43740, 225
 OVR_AX_IS_GRAY_CODE
 MD 12000, 56
 OVR_FACTOR_AX_SPEED
 MD 12010, 56
 OVR_FACTOR_FEEDRATE
 MD 12030, 57
 OVR_FACTOR_LIMIT_BIN
 MD 12100, 57
 OVR_FACTOR_RAPID_TRA
 MD 12050, 57
 OVR_FACTOR_SPIND_SPEED
 MD 12070, 57
 OVR_FEED_IS_GRAY_CODE
 MD 12020, 56
 OVR_FUNCTION_MASK
 MD 12090, 57
 OVR_RAPID_FACTOR
 MD 42122, 213
 OVR_RAPID_IS_GRAY_CODE
 MD 12040, 57
 OVR_REFERENCE_IS_MIN_FEED
 MD 12082, 57
 OVR_REFERENCE_IS_PROG_FEED
 MD 12080, 57
 OVR_SPIND_IS_GRAY_CODE
 MD 12060, 57
- P**
- Par_schaltg Anzahl aktive Leistungsteile
 r7000, 953
 Par_schaltg Freigabe Leistungsteile
 p7001, 954
 Par_schaltg Haltebremse Leistungsteil Datensatz
 p7015, 955
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase U
 p7040, 959
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase V
 p7042, 959
 Par_schaltg Korrektur Ventilverriegelungszeit Phase W
 p7044, 959
 Par_schaltg Kreisstrom Phase U
 r7050, 959
 Par_schaltg Kreisstrom Phase V
 r7051, 960
 Par_schaltg Kreisstrom Phase W
 r7052, 960
 Par_schaltg Kreisstromregelung Begrenzung
 p7038, 958
 Par_schaltg Kreisstromregelung Betriebsart
 p7035, 957
 Par_schaltg Kreisstromregelung Nachstellzeit
 p7037, 958
 Par_schaltg Kreisstromregelung
 Proportionalverstärkung
 p7036, 958
 Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsleistung
 r7250, 972
 Par_schaltg Leistungsteil Bemessungsstrom
 r7251, 972
 Par_schaltg Leistungsteil Maximalstrom
 r7252, 973
 Par_schaltg Leistungsteil Temperatur Elektronik
 r7205, 963
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 1
 r7212, 965
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Gleichrichter 2
 r7213, 966
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum
 Gleichrichter
 r7203, 962
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Maximum
 Sperrschicht
 r7202, 962
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 1
 r7214, 966
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 2
 r7215, 966
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 3
 r7216, 967
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 4
 r7217, 967
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 5
 r7218, 967
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Sperrschicht 6
 r7219, 968
 Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
 1
 r7206, 963

- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
2
r7207, 964
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
3
r7208, 964
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
4
r7209, 964
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
5
r7210, 965
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Wechselrichter
6
r7211, 965
- Par_schaltg Leistungsteil Temperaturen Zuluft
r7204, 963
- Par_schaltg Leistungsteil Überlast I2t
r7200, 961
- Par_schaltg Leistungsteilnummer Temperatursensor
p0602, 400
- Par_schaltg Ringpuffer Datensatznummer
r7101, 960
- Par_schaltg Ringpuffer Stör-/Warncode
r7100, 960
- Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gegangen
r7103, 961
- Par_schaltg Ringpuffer Störung/Warnung gekommen
r7102, 961
- Par_schaltg Status Leistungsteile
r7002, 954
- Par_schaltg Steuersatz Zustandswort 1
r7240, 972
- Par_schaltg Stromunsymmetrie Warnschwelle
p7010, 954
- Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase U
r7320, 974
- Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase V
r7321, 974
- Par_schaltg VSM Netzfilter Kapazität Phase W
r7322, 975
- Par_schaltg VSM Temperatúrauswertung Status
r7305, 973
- Par_schaltg Wicklungssystem
p7003, 954
- Par_schaltg Zwischenkreisspannungsunsymmetrie
Warnschwelle
p7011, 955
- Parameter Anzahl
r3986, 821
- Parameter Tuning Auswahl
p1905, 610
- Parameterschreiben Sperre Status
r3996, 821
- PARAMSET_CHANGE_ENABLE
MD 35590, 188
- Parken Voreinstellung
p0894, 438
- PART_COUNTER
MD 27880, 157
- PART_COUNTER_MCODE
MD 27882, 157
- PATH_IPO_IS_ON_TCP
MD 20260, 101
- PATH_MODE_MASK
MD 20464, 104
- PATH_TRANS_JERK_LIM
MD 32432, 175
- PATH_TRANS_POS_TOL
MD 33120, 181
- PB/PN Controller-Lebenszeichen Diagnose
r2065, 641
- PB/PN Diagnose Taktsynchronität
r2064, 640
- Pe Energiesparen Eigenschaften generell
p5611, 951
- Pe Energiesparen Eigenschaften modusabhängig
p5612, 951
- Pe Energiesparmodus Aufenthaltszeit maximal
p5606, 951
- Pe Energiesparmodus ID
r5600, 950
- Pe Energiesparmodus Pausenzeit minimal
p5602, 950
- PERMANENT_FEED
MD 12202, 58
- PERMANENT_ROT_AX_FEED
MD 12204, 58
- PERMANENT_SPINDLE_FEED
MD 12205, 58
- P-Flussregler P-Verstärkung
p1600, 574
- PFRAME_RESET_MODE
MD 24010, 126
- Phase für PWM-Erzeugung
p1819, 606
- Phase für PWM-Erzeugung Konfiguration
p1818, 606
- Phase für PWM-Erzeugung manuell setzen
p1816, 605
- Phase für PWM-Erzeugung Teilverband
p1815, 605
- Phasenausfallmeldung Motor Überwachungszeit
p3235, 761

Phasenspannung Istwert
 r0089, 304
 Phasenstrom Istwert
 r0069, 296
 PLASTIC
 MD 19709, 91
 PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS
 MD 12978, 61
 PLC_ANA_IN_NUM
 MD 12979, 61
 PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS
 MD 12982, 61
 PLC_ANA_OUT_NUM
 MD 12983, 62
 PLC_C_USER_MEM_SIZE
 MD 19280, 90
 PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE
 MD 10110, 29
 PLC_CYCLIC_TIMEOUT
 MD 10100, 29
 PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS
 MD 12970, 61
 PLC_DIG_IN_NUM
 MD 12971, 61
 PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS
 MD 12974, 61
 PLC_DIG_OUT_NUM
 MD 12975, 61
 PLC_OB1_TRACE_DEPTH
 MD 11480, 54
 PLC_OB35_TRACE_DEPTH
 MD 11481, 54
 PLC_OB40_TRACE_DEPTH
 MD 11482, 54
 PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
 MD 10120, 29
 PLC_USER_MEM_SIZE
 MD 19270, 90
 PLCIO_IN_UPDATE_TIME
 MD 10398, 35
 PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN
 MD 10395, 35
 PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT
 MD 10397, 35
 PLCIO_NUM_BYTES_IN
 MD 10394, 35
 PLCIO_NUM_BYTES_OUT
 MD 10396, 35
 PLCIO_TYPE_REPRESENTATION
 MD 10399, 35
 PN DAP ID
 r8939, 1029
 PN Default Gateway of Station
 p8922, 1027
 PN Default Gateway of Station active
 r8932, 1028
 PN Device ID
 r8909, 1025
 PN Diagnose
 r8937, 1029
 PN IP Address of Station
 p8921, 1027
 PN IP Address of Station active
 r8931, 1028
 PN IP Address Remote Controller 1
 r8961, 1032
 PN IP Address Remote Controller 2
 r8962, 1032
 PN MAC Address of Station
 r8935, 1029
 PN Name of Station
 p8920, 1027
 PN Name of Station active
 r8930, 1028
 PN Remote Controller Anzahl
 p8929, 1027
 PN Schnittstellen-Konfiguration
 p8925, 1027
 PN Subnet Mask of Station
 p8923, 1027
 PN Subnet Mask of Station active
 r8933, 1028
 PN Subslot Controller-Zuordnung
 r8960, 1032
 PN Zustand zyklische Verbindung
 r8936, 1029
 PO_WITHOUT_POLY
 MD 10674, 41
 POLE_ORI_MODE
 MD 21108, 112
 PolID Anwahl
 p1982, 624
 PolID bewegungsbasiert Anstiegszeit
 p1994, 626
 PolID bewegungsbasiert Glättungszeit
 p1997, 627
 PolID bewegungsbasiert Nachstellzeit
 p1996, 626
 PolID bewegungsbasiert Strom
 p1993, 626
 PolID bewegungsbasiert Verstärkung
 p1995, 626
 PolID Diagnose
 r1992, 625, 626

- PolID elastizitätsbasiert Auslenkung erwartet
p3094, 753
- PolID elastizitätsbasiert Auslenkung zulässig
p3095, 753
- PolID elastizitätsbasiert Konfiguration
p3090, 752
- PolID elastizitätsbasiert Messvorgang Anzahl
p3093, 753
- PolID elastizitätsbasiert Rampenzeit
p3091, 752
- PolID elastizitätsbasiert Strom
p3096, 754
- PolID elastizitätsbasiert Wartezeit
p3092, 753
- PolID Sättigungskurve
r1985, 624
- PolID Sättigungskurve 2
r1986, 625
- PolID Test
p1983, 624
- PolID Triggerkurve
r1987, 625
- PolID Verfahren
p1980, 623
- PolID Weg maximal
p1981, 624
- PolID Winkeldifferenz
r1984, 624
- POS_AX_VELO
MD 32060, 172
- POS_DYN_MODE
MD 18960, 88
- POS_LIMIT_MINUS
MD 36100, 189
- POS_LIMIT_MINUS2
MD 36120, 190
- POS_LIMIT_PLUS
MD 36110, 189
- POS_LIMIT_PLUS2
MD 36130, 190
- POS_TAB_SCALING_SYSTEM
MD 10270, 32
- POSCTRL_CONFIG
MD 32230, 173
- POSCTRL_CYCLE_DELAY
MD 10062, 27
- POSCTRL_CYCLE_DESVAL_DELAY
MD 10064, 27
- POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS
MD 10063, 27
- POSCTRL_CYCLE_TIME
MD 10061, 27
- POSCTRL_DESVAL_DELAY
MD 10065, 27
- POSCTRL_DESVAL_DELAY_INFO
MD 32990, 180
- POSCTRL_GAIN
MD 32200, 173
- POSCTRL_INTEGR_ENABLE
MD 32220, 173
- POSCTRL_INTEGR_TIME
MD 32210, 173
- POSCTRL_OUT_FILTER_ENABLE
MD 32930, 180
- POSCTRL_OUT_FILTER_TIME
MD 32940, 180
- POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO
MD 10060, 26
- POSITIONING_TIME
MD 36020, 189
- PREP_COM_TASK_CYCLE_RATIO
MD 10160, 30
- PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_GEO
MD 20607, 107
- PREPDYN_MAX_FILT_LENGTH_RD
MD 20608, 107
- PREPDYN_SMOOTHING_FACTOR
MD 20605, 107
- PREPDYN_SMOOTHING_ON
MD 20606, 107
- PREPROCESSING_LEVEL
MD 10700, 42
- PREVENT_SYNACT_LOCK
MD 11500, 55
- PREVENT_SYNACT_LOCK_CHAN
MD 21240, 115
- PROCESSTIMER_MODE
MD 27860, 157
- PROFIBUS Adresse
p0918, 442
- PROFIBUS Adressschalter Diagnose
r2057, 638
- PROFIBUS Baudrate
r0963, 448
- PROFIBUS Diagnose Querverkehr Adressen
r2077, 644
- PROFIBUS Diagnose Standard
r2055, 638
- PROFIBUS Ident Nummer
p2042, 633
- PROFIBUS Zusätzliche Überwachungszeit
p2047, 634
- PROFIBUS Zustand
r2054, 638

PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME
MD 37600, 207

PROFIBUS_ALARM_ACCESS
MD 13140, 63

PROFIBUS_ALARM_MARKER
MD 10059, 26

PROFIBUS_CTRL_CONFIG
MD 37610, 207

PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME
MD 37602, 207

PROFIBUS_SHUTDOWN_TYPE
MD 11250, 50

PROFIBUS_TORQUE_RED_RESOL
MD 37620, 207

PROFIBUS_TRACE_ADDRESS
MD 13110, 62

PROFIBUS_TRACE_FILE_SIZE
MD 13112, 62

PROFIBUS_TRACE_START
MD 13113, 63

PROFIBUS_TRACE_START_EVENT
MD 13114, 63

PROFIBUS_TRACE_TYPE
MD 13111, 62

PROFIdrive Betriebsmodus
r0930, 446

PROFIdrive Geberformat
r0979, 452, 453

PROFIdrive Profilnummer
r0965, 448

PROFIdrive takt synchron Lebenszeichentoleranz
p0925, 446

PROFINET IP of Station
r6100, 1134

PROFINET Name of Station
r6100, 1134

PROFIsafe Warten auf Taktsynchronisation
p8969, 1032

PROFISAFE_IN_ADDRESS
MD 10386, 34

PROFISAFE_IN_ASSIGN
MD 10388, 34

PROFISAFE_IN_ENABLE_MASK
MD 13302, 64

PROFISAFE_IN_FILTER
MD 13300, 64

PROFISAFE_IN_NAME
MD 13308, 65

PROFISAFE_IN_SUBS
MD 13305, 65

PROFISAFE_IN_SUBS_ENAB_MASK
MD 13304, 65

PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO
MD 10098, 29

PROFISAFE_MASTER_ADDRESS
MD 10385, 34

PROFISAFE_OUT_ADDRESS
MD 10387, 34

PROFISAFE_OUT_ASSIGN
MD 10389, 34

PROFISAFE_OUT_ENABLE_MASK
MD 13303, 64

PROFISAFE_OUT_FILTER
MD 13301, 64

PROFISAFE_OUT_NAME
MD 13309, 65

PROFIsafe-Telegrammauswahl
p6002, 1134

PROG_EVENT_IGN_INHIBIT
MD 20107, 95

PROG_EVENT_IGN_PROG_STATE
MD 20192, 100

PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK
MD 20105, 94

PROG_EVENT_IGN_SINGLEBLOCK
MD 20106, 95

PROG_EVENT_IGN_STOP
MD 20193, 100

PROG_EVENT_MASK
MD 20108, 95

PROG_EVENT_MASK_PROPERTIES
MD 20109, 95

PROG_EVENT_NAME
MD 11620, 55

PROG_EVENT_PATH
MD 11622, 56

PROG_FUNCTION_MASK
MD 10280, 32

PROG_MASK
MD 19340, 91

PROG_NET_TIMER_MODE
MD 27850, 157

PROG_SD_POWERON_INIT_TAB
MD 10709, 42

PROG_SD_RESET_SAVE_TAB
MD 10710, 42

PROG_TEST_MASK
MD 10707, 42

PROGRAM_CONTROL_MODE_MASK
MD 51039, 230

PROT_AREA_TOOL_MASK
MD 18899, 87

PROTAREA_GEOAX_CHANGE_MODE
MD 10618, 39

PROTOK_FILE_MEM
MD 11295, 50
PROTOK_IPOCYCLE_CONTROL
MD 11297, 50
PROTOK_PREPTIME_CONTROL
MD 11298, 50
PROTOCOL_FILE_MODE
MD 11422, 54
PS-Datei Fehlercode Parameter nicht übernommen
r9408, 1049
PS-Datei Parameterindex Parameter nicht übernommen
r9407, 1049
PS-Datei Parameternummer Parameter nicht übernommen
r9406, 1048
Pulsfrequenz minimal Auswahl
p0113, 311
Pulsfrequenz minimal empfohlen
r0114, 312
Pulsfrequenz Sollwert
p1800, 602
Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz
r1836, 608
Pulsfrequenzreduktion Umschaltfrequenz Verschiebung
p1835, 608
Pulsfrequenzwobbelung Amplitude
p1811, 605
Pulsverfahren Muster Konfiguration
p1605, 575
Pulsverfahren Stimulus
p1607, 575
Pulsverfahren Stromgrenze
p1604, 575
PUNCH_DWELLTIME
MD 42400, 214
PUNCH_PARTITION_TYPE
MD 26016, 155
PUNCH_PATH_SPLITTING
MD 26014, 155
PUNCHNIB_ACTIVATION
MD 26012, 155
PUNCHNIB_ASSIGN_FASTIN
MD 26000, 154
PUNCHNIB_ASSIGN_FASTOUT
MD 26002, 154
PUNCHNIB_AXIS_MASK
MD 26010, 154
PZD Interface Hardware-Zuordnung
p8839, 1007

Q

Q-Fluss Flussgradient gesättigt
p0637, 406
Q-Fluss Flusskonstante ungesättigt
p0634, 405
Q-Fluss Längsstromkonstante ungesättigt
p0636, 406
Q-Fluss Querstromkonstante ungesättigt
p0635, 406
q-Induktivität Identifikationsstrom
r1935, 617
q-Induktivität identifiziert
r1934, 616
Querzweig-Entkopplung an Spannungsgrenze Skalierung
p1727, 591
Querzweig-Entkopplung Skalierung
p1726, 591

R

RADIUS_NAME
MD 10654, 41
Rastmomentkompensation aktivieren
p5250, 921
Rastmomentkompensation Diagnose
r5254, 922
Rastmomentkompensation Kraft-Tabelle
p5260, 922
Rastmomentkompensation Lernen aktivieren
p5251, 921
Rastmomentkompensation Momenten-Tabelle
p5260, 923
Rastmomentkompensation Periodizität Faktor
p5253, 922
Rastmomentkompensation Tabellenlänge
p5252, 921
RATED_OUTVAL
MD 32250, 173
RATED_VELO
MD 32260, 173
REBOOT_DELAY_TIME
MD 10088, 28
Rechteckgeber Drehzahldifferenz maximal je Abtastzyklus
p0492, 390
Rechteckgeber Filterzeit
p0438, 374
Rechteckgeber Filterzeit Anzeige
r0452, 377
Rechteckgeber Geschwindigkeitsdifferenz maximal je

- Abtastzyklus
p0492, 390
- Rechteckgeber Spur A/B
p0405, 367
- Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits
r0471, 382
- Redundante Groblagewert Gültige Bits
r0470, 382
- Redundante Groblagewert Konfiguration
r0474, 383
- Redundante Groblagewert Relevante Bits
r0472, 382, 383
- Redundante Groblagewert Relevante Bits (erkannt)
p0414, 369
- REFP_CAM_DIR_IS_MINUS
MD 34010, 181
- REFP_CAM_IS_ACTIVE
MD 34000, 181
- REFP_CAM_MARKER_DIST
MD 34093, 182
- REFP_CAM_SHIFT
MD 34092, 182
- REFP_CYCLE_NR
MD 34110, 182
- REFP_MAX_CAM_DIST
MD 34030, 181
- REFP_MAX_MARKER_DIST
MD 34060, 181
- REFP_MOVE_DIST
MD 34080, 182
- REFP_MOVE_DIST_CORR
MD 34090, 182
- REFP_NC_START_LOCK
MD 20700, 108
- REFP_PERMITTED_IN_FOLLOWUP
MD 34104, 182
- REFP_SEARCH_MARKER_REVERSE
MD 34050, 181
- REFP_SET_POS
MD 34100, 182
- REFP_STOP_AT_ABS_MARKER
MD 34330, 183
- REFP_SYNC_ENCS
MD 34102, 182
- REFP_VELO_POS
MD 34070, 182
- REFP_VELO_SEARCH_CAM
MD 34020, 181
- REFP_VELO_SEARCH_MARKER
MD 34040, 181
- Reglerverstärkung Einheitensystem
p0528, 394
- Reibkennlinie Aktivierung
p3842, 813
- Reibkennlinie Glättungszeit Reibmomentdifferenz
p3843, 813
- Reibkennlinie Nummer Umschaltpunkt oben
p3844, 813
- Reibkennlinie Record Aktivierung
p3845, 813
- Reibkennlinie Record Hoch-/Rücklaufzeit
p3846, 814
- Reibkennlinie Record Warmlaufzeit
p3847, 814
- Reibkennlinie Wert F0
p3830, 809
- Reibkennlinie Wert F1
p3831, 809
- Reibkennlinie Wert F2
p3832, 810
- Reibkennlinie Wert F3
p3833, 810
- Reibkennlinie Wert F4
p3834, 810
- Reibkennlinie Wert F5
p3835, 811
- Reibkennlinie Wert F6
p3836, 811
- Reibkennlinie Wert F7
p3837, 811
- Reibkennlinie Wert F8
p3838, 812
- Reibkennlinie Wert F9
p3839, 812
- Reibkennlinie Wert M0
p3830, 809
- Reibkennlinie Wert M1
p3831, 809
- Reibkennlinie Wert M2
p3832, 810
- Reibkennlinie Wert M3
p3833, 810
- Reibkennlinie Wert M4
p3834, 810
- Reibkennlinie Wert M5
p3835, 811
- Reibkennlinie Wert M6
p3836, 811
- Reibkennlinie Wert M7
p3837, 811
- Reibkennlinie Wert M8
p3838, 812
- Reibkennlinie Wert M9
p3839, 812

- Reibkennlinie Wert n0
p3820, 806
- Reibkennlinie Wert n1
p3821, 806
- Reibkennlinie Wert n2
p3822, 806
- Reibkennlinie Wert n3
p3823, 807
- Reibkennlinie Wert n4
p3824, 807
- Reibkennlinie Wert n5
p3825, 807
- Reibkennlinie Wert n6
p3826, 808
- Reibkennlinie Wert n7
p3827, 808
- Reibkennlinie Wert n8
p3828, 808
- Reibkennlinie Wert n9
p3829, 809
- Reibkennlinie Wert v0
p3820, 806
- Reibkennlinie Wert v1
p3821, 806
- Reibkennlinie Wert v2
p3822, 806
- Reibkennlinie Wert v3
p3823, 807
- Reibkennlinie Wert v4
p3824, 807
- Reibkennlinie Wert v5
p3825, 807
- Reibkennlinie Wert v6
p3826, 808
- Reibkennlinie Wert v7
p3827, 808
- Reibkennlinie Wert v8
p3828, 808
- Reibkennlinie Wert v9
p3829, 809
- Reluktanzkraftkonstante identifiziert
r1939, 618
- Reluktanzmomentkonstante identifiziert
r1939, 618
- REORG_LOG_LIMIT
MD 27900, 157
- REPOS_MODE_MASK
MD 11470, 54
- RESET_MODE_MASK
MD 20110, 95
- RESU_INFO_SA_VAR_INDEX
MD 62573, 266
- RESU_RING_BUFFER_SIZE
MD 62571, 266
- RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM
MD 62572, 266
- RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK
MD 62574, 266
- RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK_2
MD 62575, 266
- RESU_WORKING_PLANE
MD 62580, 267
- REV_2_BORDER_TOOL_LENGTH
MD 52248, 242
- Richtung
p1821, 607
- ROT_AX_SWL_CHECK_MODE
MD 21180, 114
- ROT_IS_MODULO
MD 30310, 167
- ROT_VECTOR_NAME_TAB
MD 10642, 40
- Rotatorischer Geber Strichzahl
p0408, 367
- RTC Synchronisationsabweichung zuletzt
r3108, 755
- RTC Synchronisationsquelle
p3103, 755
- RTC Synchronisierzeit
r3107, 755
- RTC Uhrzeitsynchronisation Toleranzfenster
p3109, 755
- RTC UTC-Zeit lesen
r3102, 754
- RTC UTC-Zeit setzen
p3101, 754
- RTC Zeitstempel Modus
p3100, 754
- Rückkühlanlage Anlaufzeit 1
p0260, 335
- Rückkühlanlage Anlaufzeit 2
p0261, 336
- Rückkühlanlage Nachlaufzeit
p0264, 337
- Rückkühlanlage Störung Flüssigkeitsdurchfluss
Verzögerungszeit
p0263, 337
- Rückkühlanlage Störung Leitfähigkeit Verzögerungszeit
p0262, 336
- RUN_OVERRIDE_0
MD 12200, 58

S

S_VALUES_ACTIVE_AFTER_RESET
MD 22400, 121

SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT
MD 36958, 197

SAFE_ACKN
MD 36997, 201

SAFE_ACT_CHECKSUM
MD 36998, 201

SAFE_ACT_STOP_OUTPUT
MD 36990, 200

SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL
MD 10094, 28

SAFE_BRAKETEST_CONTROL
MD 36968, 198

SAFE_BRAKETEST_POS_TOL
MD 36967, 198

SAFE_BRAKETEST_TORQUE
MD 36966, 198

SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM
MD 36969, 198

SAFE_CAM_ENABLE
MD 36903, 192

SAFE_CAM_MINUS_OUTPUT
MD 36989, 200

SAFE_CAM_PLUS_OUTPUT
MD 36988, 200

SAFE_CAM_POS_MINUS
MD 36937, 195

SAFE_CAM_POS_PLUS
MD 36936, 195

SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_1
MD 37906, 208

SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_2
MD 37907, 208

SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_3
MD 37908, 208

SAFE_CAM_RANGE_BIN_OUTPUT_4
MD 37909, 208

SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_1
MD 37901, 207

SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_2
MD 37902, 207

SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_3
MD 37903, 208

SAFE_CAM_RANGE_OUTPUT_4
MD 37904, 208

SAFE_CAM_TOL
MD 36940, 196

SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN
MD 36938, 195

SAFE_CAM_TRACK_OUTPUT
MD 37900, 207

SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE
MD 36993, 200

SAFE_CROSSCHECK_CYCLE
MD 36992, 200

SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR
MD 36906, 193

SAFE_DES_CHECKSUM
MD 36999, 201

SAFE_DES_VELO_LIMIT
MD 36933, 195

SAFE_DIAGNOSIS_MASK
MD 10096, 28

SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS
MD 10393, 35

SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS
MD 36907, 193

SAFE_ENC_CONF
MD 36929, 194

SAFE_ENC_GEAR_DENOM
MD 36921, 194

SAFE_ENC_GEAR_NUMERA
MD 36922, 194

SAFE_ENC_GEAR_PITCH
MD 36920, 193

SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST
MD 36917, 193

SAFE_ENC_IDENT
MD 36928, 194

SAFE_ENC_INPUT_NR
MD 36912, 193

SAFE_ENC_IS_LINEAR
MD 36916, 193

SAFE_ENC_MOD_TYPE
MD 36927, 194

SAFE_ENC_NUM_BITS
MD 36924, 194

SAFE_ENC_POLARITY
MD 36925, 194

SAFE_ENC_PULSE_SHIFT
MD 36919, 193

SAFE_ENC_RESOL
MD 36918, 193

SAFE_EXT_STOP_INPUT
MD 36977, 199

SAFE_FUNCTION_ENABLE
MD 36901, 192

SAFE_GEAR_SELECT_INPUT
MD 36974, 199

SAFE_GLOB_ACT_CHECKSUM
MD 13318, 66

SAFE_GLOB_CFG_CHANGE_DATE
MD 13316, 65

SAFE_GLOB_DES_CHECKSUM
MD 13319, 66

SAFE_GLOB_PREV_CONFIG
MD 13317, 65

SAFE_INFO_ENC_RESOL
MD 36923, 194

SAFE_IPO_STOP_GROUP
MD 36964, 198

SAFE_IS_ROT_AX
MD 36902, 192

SAFE_MODE_MASK
MD 10095, 28

SAFE_MODE_SWITCH_TIME
MD 36950, 196

SAFE_MODULO_RANGE
MD 36905, 192

SAFE_OVR_INPUT
MD 36978, 199

SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS
MD 36965, 198

SAFE_POS_LIMIT_MINUS
MD 36935, 195

SAFE_POS_LIMIT_PLUS
MD 36934, 195

SAFE_POS_SELECT_INPUT
MD 36973, 199

SAFE_POS_STOP_MODE
MD 36962, 198

SAFE_POS_TOL
MD 36942, 196

SAFE_PREV_CONFIG
MD 36994, 200

SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME
MD 36957, 197

SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL
MD 10089, 28

SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY
MD 36956, 197

SAFE_RDP_ASSIGN
MD 13346, 68

SAFE_RDP_CONNECTION_NR
MD 13343, 67

SAFE_RDP_ENABLE_MASK
MD 13340, 67

SAFE_RDP_ERR_REAC
MD 13348, 68

SAFE_RDP_FILTER
MD 13347, 68

SAFE_RDP_ID
MD 13341, 67

SAFE_RDP_LADDR
MD 13344, 68

SAFE_RDP_NAME
MD 13342, 67

SAFE_RDP_SUBS
MD 13349, 68

SAFE_RDP_TIMEOUT
MD 13345, 68

SAFE_REFP_POS_TOL
MD 36944, 196

SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT
MD 36987, 200

SAFE_SDP_ASSIGN
MD 13336, 67

SAFE_SDP_CONNECTION_NR
MD 13333, 66

SAFE_SDP_ENABLE_MASK
MD 13330, 66

SAFE_SDP_ERR_REAC
MD 13338, 67

SAFE_SDP_FILTER
MD 13337, 67

SAFE_SDP_ID
MD 13331, 66

SAFE_SDP_LADDR
MD 13334, 66

SAFE_SDP_NAME
MD 13332, 66

SAFE_SDP_TIMEOUT
MD 13335, 67

SAFE_SINGLE_ENC
MD 36914, 193

SAFE_SLIP_VELO_TOL
MD 36949, 196

SAFE_SPL_START_TIMEOUT
MD 13310, 65

SAFE_SPL_STOP_MODE
MD 10097, 29

SAFE_SPL_USER_DATA
MD 13312, 65

SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO
MD 13320, 66

SAFE_SS_DISABLE_INPUT
MD 36971, 199

SAFE_SS_STATUS_OUTPUT
MD 36981, 199

SAFE_STANDSTILL_POS
MD 36995, 201

SAFE_STANDSTILL_TOL
MD 36930, 194

SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL
MD 36960, 197

- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C
MD 36952, 197
- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D
MD 36953, 197
- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E
MD 36954, 197
- SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F
MD 36955, 197
- SAFE_STOP_VELO_TOL
MD 36948, 196
- SAFE_SVSS_DISABLE_INPUT
MD 36970, 199
- SAFE_SVSS_STATUS_OUTPUT
MD 36980, 199
- SAFE_VELO_LIMIT
MD 36931, 195
- SAFE_VELO_OVR_FACTOR
MD 36932, 195
- SAFE_VELO_SELECT_INPUT
MD 36972, 199
- SAFE_VELO_STATUS_OUTPUT
MD 36982, 200
- SAFE_VELO_STOP_MODE
MD 36961, 198
- SAFE_VELO_STOP_REACTION
MD 36963, 198
- SAFE_VELO_SWITCH_DELAY
MD 36951, 197
- SAFE_VELO_X
MD 36946, 196
- SAFE_VELO_X_FILTER_TIME
MD 36945, 196
- SAFE_VELO_X_HYSTERESIS
MD 36947, 196
- SAFE_VELO_X_STATUS_OUTPUT
MD 36985, 200
- SAFETY_SYSCLOCK_TIME_RATIO
MD 10090, 28
- Safety-Meldungen Typ ändern
p3117, 758
- Sanftanlauf
p1350, 516
- Sättigungskennlinie Drehzahl für Ermittlung
p1961, 620
- Sättigungskennlinie Hauptinduktivität
r1963, 621
- Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom
r1962, 621
- Sättigungskennlinie Magnetisierungsstrom identifiziert
r1962, 620
- Sättigungskennlinie Rotorfluss
r1964, 621
- Sättigungskennlinie Ständerfluss identifiziert
r1963, 621
- SCALING_FACTOR_G70_G71
MD 31200, 171
- SCALING_FACTORS_USER_DEF
MD 10230, 31
- SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
MD 10240, 31
- SCALING_USER_DEF_MASK
MD 10220, 31
- SCALING_VALUE_INCH
MD 10250, 31
- Schlupffrequenz
r0065, 294
- Schlupfkompensation Grenzwert
p1336, 513
- Schlupfkompensation Skalierung
p1335, 513
- Schreibschutz
p7761, 975
- Schreibschutz Multi-Master-Feldbussystem
Zugriffsverhalten
p7762, 976
- Schreibschutz/Know-how-Schutz Status
r7760, 975
- Schwellspannung identifiziert
r1925, 615
- SD_MAX_PATH_ACCEL
MD 42500, 216
- SD_MAX_PATH_JERK
MD 42510, 217
- SEARCH_RUN_MODE
MD 11450, 54
- Sensor Module EEPROM-Daten Version
r0147, 319
- Sensor Module Eigenschaften
r0458, 378
- Sensor Module Eigenschaften erweitert
r0459, 379
- Sensor Module Erkennung über LED
p0144, 318
- Sensor Module Filterbandbreite
p4660, 880
- Sensor Module Filterbandbreite Anzeige
r4661, 880
- Sensor Module Firmware-Version
r0148, 320
- Sensor Module Konfiguration
p0430, 372
- Sensor Module Konfiguration erweitert
p0437, 374

- SERUPRO_MASK
MD 10708, 42
- SERUPRO_SPEED_FACTOR
MD 22601, 123
- SERUPRO_SPEED_MODE
MD 22600, 123
- SERUPRO_SYNC_MASK
MD 42125, 213
- SERVE_EXTCALL_PROGRAMS
MD 9106, 25
- Serviceparameter
p3950, 819
- SERVO_DISABLE_DELAY_TIME
MD 36620, 191
- SET_ACT_VALUE
MD 51038, 230
- SETINT_ASSIGN_FASTIN
MD 21210, 115
- SHAPED_TOOL_CHECKSUM
MD 20372, 103
- SHAPED_TOOL_TYPE_NO
MD 20370, 102
- SHOW_TOOLTIP
MD 9102, 24
- SI Abtastzeit
p1000, 1117
- SI Änderungskontrolle Prüfsumme (Control Unit)
r9781, 1102
- SI Änderungskontrolle Zeitstempel (Control Unit)
r9782, 1102
- SI Antriebsgruppe Zuordnung
p1001, 1120
- SI Antriebsobjekte Zuordnung
p1001, 1120
- SI Betriebsmodus TM54F
p1000, 1119
- SI Diagnose
r9776, 1102
- SI Diagnose STOP F (Control Unit)
r9795, 1104
- SI Diagnose STOP F (Motor Module)
r9895, 1108
- SI Diagnoseattribute
r9750, 1099
- SI Digitaleingänge Entprellzeit
p1001, 1121
- SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 1)
p1001, 1121
- SI Digitaleingänge Entprellzeit (Prozessor 2)
p1011, 1131
- SI Diskrepanz Überwachungszeit
p1000, 1117, 1118
- SI Diskrepanz Überwachungszeit (Prozessor 2)
p1010, 1130
- SI F-DI Eingangsmodus
p1004, 1126
- SI F-DI Eingangsmodus (Prozessor 2)
p1014, 1133
- SI F-DI Freigabe für Test
p1004, 1126
- SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 1)
r1004, 1128
- SI F-DI Überwachungsstatus (Prozessor 2)
r1014, 1134
- SI F-DO 0 Signalquellen
p1004, 1126
- SI F-DO 0 Signalquellen (Prozessor 2)
p1014, 1133
- SI F-DO 1 Signalquellen
p1004, 1127
- SI F-DO 2 Signalquellen
p1004, 1127
- SI F-DO 3 Signalquellen
p1004, 1127
- SI F-DO Rückmeldeeingang Aktivierung
p1004, 1127
- SI F-DO Teststop-Modus
p1004, 1127, 1128
p1014, 1133
- SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Control Unit)
p9601, 1086, 1087
- SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen (Motor Module)
p9801, 1104, 1105
- SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Control Unit)
p9602, 1087
- SI Freigabe sichere Bremsenansteuerung (Motor Module)
p9802, 1105
- SI Gemeinsame Funktionen (Control Unit)
r9771, 1101
- SI Gemeinsame Funktionen (Motor Module)
r9871, 1107
- SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)
r9798, 1104
- SI Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
r9898, 1108
- SI Ist-Prüfsumme TM54F-Parameter
r1000, 1118
- SI Komponentenummer
r9745, 1098
- SI Kreuzvergleichsliste (Control Unit)
r9794, 1104

- SI Kreuzvergleichsliste (Motor Module)
r9894, 1107
- SI Meldungscode
r9747, 1098
- SI Meldungsfälle Zähler
p9752, 1099
- SI Meldungspufferänderungen Zähler
r9744, 1098
- SI Meldungswert
r9749, 1099
- SI Meldungswert für Float-Werte
r9753, 1099
- SI Meldungszeit behoben in Millisekunden
r9755, 1100
- SI Meldungszeit behoben in Tagen
r9756, 1100
- SI Meldungszeit gekommen in Millisekunden
r9748, 1099
- SI Meldungszeit gekommen in Tagen
r9754, 1099
- SI Motion Abnahmetestmodus (Control Unit)
p9570, 1083
- SI Motion Abnahmetestmodus (Motor Module)
p9370, 1046
- SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Control Unit)
p9558, 1079
- SI Motion Abnahmetestmodus Zeitlimit (Motor Module)
p9358, 1044
- SI Motion Abnahmeteststatus (Control Unit)
r9571, 1083
- SI Motion Abnahmeteststatus (Motor Module)
r9371, 1046
- SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (CU)
p9514, 1059
- SI Motion Absolutwertgeber linear Messschritte (MM)
p9314, 1036
- SI Motion Achstyp (Control Unit)
p9502, 1056
- SI Motion Achstyp (Motor Module)
p9302, 1035
- SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl
p9726, 1094
- SI Motion Anwenderzustimmung An-/Abwahl MM
p9740, 1098
- SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern
r9727, 1094
- SI Motion Anwenderzustimmung antriebsintern MM
r9741, 1098
- SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Control Unit)
p9581, 1084
- SI Motion Bremsrampe Bezugswert (Motor Module)
p9381, 1046, 1047
- SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Control Unit)
p9583, 1085
- SI Motion Bremsrampe Überwachungszeit (Motor Module)
p9383, 1047
- SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Control Unit)
p9582, 1085
- SI Motion Bremsrampe Verzögerungszeit (Motor Module)
p9382, 1047
- SI Motion Datenänderung bestätigen
p9701, 1090
- SI Motion Diagnose Beschleunigung geberlos
r9784, 1103
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 1
r9710, 1091
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 2
r9711, 1091
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 3
r9735, 1097
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 4
r9736, 1097
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 5
r9737, 1097
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 6
r9738, 1097
- SI Motion Diagnose Ergebnisliste 7
r9739, 1098
- SI Motion Diagnose Plausibilitätswinkel geberlos
r9786, 1103
- SI Motion Diagnose sichere Position
r9708, 1090, 1091
- SI Motion Diagnose STOP F
r9725, 1094
- SI Motion Diagnose Strombetrag geberlos
r9785, 1103
- SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (CU)
p9585, 1085
- SI Motion Fehlertoleranz Istwerterfassung geberlos (MM)
p9385, 1047
- SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Control Unit)
p9519, 1061
- SI Motion Feinauflösung G1_XIST1 (Motor Module)
p9319, 1037
- SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Control Unit)
p9501, 1056
- SI Motion Freigabe sichere Funktionen (Motor Module)
p9301, 1035

- SI Motion Funktionskonfiguration (Control Unit)
p9507, 1057
- SI Motion Funktionskonfiguration MM
p9307, 1035
- SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit)
p9506, 1057
- SI Motion Funktionsspezifikation (Motor Module)
p9306, 1035
- SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (CU)
p9541, 1071
- SI Motion Geber Vergleichsalgorithmus (Motor Module)
p9341, 1040
- SI Motion Gebergroblagewert Konfiguration (Control Unit)
p9515, 1059
- SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Control Unit)
p9516, 1059, 1060
- SI Motion Geberkonfiguration sichere Funktionen (Motor Module)
p9316, 1037
- SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Control Unit)
p9518, 1060
- SI Motion Geberstriche pro Umdrehung (Motor Module)
p9318, 1037
- SI Motion Geberzuordnung (Motor Module)
p9326, 1038
- SI Motion Geberzuordnung Zweiter Kanal
p9526, 1063
- SI Motion Geschwindigkeitsauflösung
r9732, 1096
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Control Unit)
p9521, 1061
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Nenner (Motor Module)
p9321, 1037
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Control Unit)
p9522, 1062
- SI Motion Getriebe Geber (Motor)/Last Zähler (Motor Module)
p9322, 1038
- SI Motion Getriebe Geber/Last Nenner (Control Unit)
p9521, 1061
- SI Motion Getriebe Geber/Last Zähler (Control Unit)
p9522, 1062
- SI Motion Groblagewert Konfiguration (Motor Module)
p9315, 1036
- SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertige Bit (MM)
p9329, 1039
- SI Motion Gx_XIST1-Groblage Sicheres höchstwertiges Bit (CU)
p9529, 1063
- SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Control Unit)
p9560, 1079, 1080
- SI Motion Impulslöschung Abschalt Drehzahl (Motor Module)
p9360, 1044
- SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Control Unit)
p9560, 1079, 1080
- SI Motion Impulslöschung Abschaltgeschwindigkeit (Motor Module)
p9360, 1044
- SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (CU)
p9697, 1089
- SI Motion Impulslöschung Failsafe Verzögerungszeit (MM)
p9897, 1108
- SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Control Unit)
p9557, 1078
- SI Motion Impulslöschung Prüfzeit (Motor Module)
p9357, 1044
- SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Control Unit)
p9580, 1084
- SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall (Motor Module)
p9380, 1046
- SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Control Unit)
p9556, 1078
- SI Motion Impulslöschung Verzögerungszeit (Motor Module)
p9356, 1044
- SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter
r9728, 1095
- SI Motion Ist-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
r9398, 1048
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Control Unit)
p9587, 1085
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Filterzeit (Motor Module)
p9387, 1047
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)
p9588, 1086
- SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom

- (Motor Module)
p9388, 1048
- SI Motion Istwerterfassung Takt (Control Unit)
p9511, 1058
- SI Motion Istwerterfassung Takt (Motor Module)
p9311, 1036
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise)
(Control Unit)
p9542, 1071, 1072
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Motor
Module)
p9342, 1040, 1041
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren)
(CU)
p9544, 1072, 1073
- SI Motion Istwertvergleich Toleranz (Referenzieren)
(MM)
p9344, 1041
- SI Motion Kopierfunktion
p9700, 1089
- SI Motion Kreuzvergleichstakt
r9724, 1094
- SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Control Unit)
p9517, 1060
- SI Motion Linearmaßstab Gitterteilung (Motor Module)
p9317, 1037
- SI Motion mögliche Fehlertoleranz geberlos
r9787, 1103, 1104
- SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1
(CU)
p9513, 1058, 1059
- SI Motion Nicht sicherheitsrelevante Messschritte POS1
(MM)
p9313, 1036
- SI Motion Redundante Groblagewert Feinauflösung Bits
(CU)
p9524, 1062
- SI Motion Redundante Groblagewert Relevante Bits
(CU)
p9525, 1063
- SI Motion Redundanter Groblagewert Feinauflösung
Bits (MM)
p9324, 1038
- SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits
(Control Unit)
p9523, 1062
- SI Motion Redundanter Groblagewert Gültige Bits
(Motor Module)
p9323, 1038
- SI Motion Redundanter Groblagewert Relevante Bits
(MM)
p9325, 1038
- SI Motion Referenzposition (Control Unit)
p9572, 1083
- SI Motion Referenzposition übernehmen (Control Unit)
p9573, 1083
- SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Control Unit)
p9568, 1082, 1083
- SI Motion SAM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)
p9368, 1045, 1046
- SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Control
Unit)
p9548, 1074, 1075
- SI Motion SAM Istgeschwindigkeit Toleranz (Motor
Module)
p9348, 1042
- SI Motion SCA (SN) Freigabe (Control Unit)
p9503, 1057
- SI Motion SCA (SN) Minusnocken-Position (Control
Unit)
p9537, 1067, 1068
- SI Motion SCA (SN) Modulowert (Control Unit)
p9505, 1057
- SI Motion SCA (SN) Nockenspurzuordnung (Control
Unit)
p9538, 1069, 1070
- SI Motion SCA (SN) Plusnocken-Position (Control Unit)
p9536, 1067
- SI Motion SCA (SN) Toleranz (Control Unit)
p9540, 1070, 1071
- SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Control
Unit)
p9549, 1075, 1076
- SI Motion Schlupf Geschwindigkeitstoleranz (Motor
Module)
p9349, 1042, 1043
- SI Motion SDI Stopreaktion (Control Unit)
p9566, 1082
- SI Motion SDI Stopreaktion (Motor Module)
p9366, 1045
- SI Motion SDI Toleranz (Control Unit)
p9564, 1081, 1082
- SI Motion SDI Toleranz (Motor Module)
p9364, 1045
- SI Motion SDI Verzögerungszeit (Control Unit)
p9565, 1082
- SI Motion SDI Verzögerungszeit (Motor Module)
p9365, 1045
- SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor
Module)
p9328, 1038
- SI Motion Sensor Module Node Identifier Zweiter Kanal
r9881, 1107

- SI Motion SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)
p9550, 1076
- SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (CU)
p9512, 1058
- SI Motion Sichere Funktionen ohne Anwahl auswählen (MM)
p9312, 1036
- SI Motion Sichere Maximalgeschwindigkeit
r9730, 1095
- SI Motion Sichere Position Skalierung (Control Unit)
p9574, 1084
- SI Motion Sichere Position Skalierung (Motor Module)
p9374, 1046
- SI Motion Sichere Positionsgenauigkeit
r9731, 1095, 1096
- SI Motion SLP (SE) Obere Grenzwerte (Control Unit)
p9534, 1065, 1066
- SI Motion SLP (SE) Stopreaktion (Control Unit)
p9562, 1080, 1081
- SI Motion SLP (SE) Untere Grenzwerte (Control Unit)
p9535, 1066, 1067
- SI Motion SLP Obere Grenzwerte (Motor Module)
p9334, 1039, 1040
- SI Motion SLP Stopreaktion (Motor Module)
p9362, 1044
- SI Motion SLP Untere Grenzwerte (Motor Module)
p9335, 1040
- SI Motion SLS (SG) Grenzwerte (Control Unit)
p9531, 1064, 1065
- SI Motion SLS (SG) Overridefaktor (Control Unit)
p9532, 1065
- SI Motion SLS (SG) Stopreaktion (Control Unit)
p9561, 1080
- SI Motion SLS Grenzwerte (Motor Module)
p9331, 1039
- SI Motion SLS Sollwertgeschwindigkeitsbegrenzung (Control Unit)
p9533, 1065
- SI Motion SLS Stopreaktion (Motor Module)
p9363, 1045
- SI Motion SLS(SG)-spezifisch Stopreaktion (Control Unit)
p9563, 1081
- SI Motion SLS(SG)-Umschaltung Verzögerungszeit (Control Unit)
p9551, 1076
- SI Motion SLS-Umschaltung Verzögerungszeit (Motor Module)
p9351, 1043
- SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter
p9729, 1095
- SI Motion Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
p9399, 1048
- SI Motion SP Modulowert (Control Unit)
p9505, 1057
- SI Motion SP Modulowert (Motor Module)
p9305, 1035
- SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)
p9589, 1086
- SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Motor Module)
p9389, 1048
- SI Motion Spindelsteigung (Control Unit)
p9520, 1061
- SI Motion Spindelsteigung (Motor Module)
p9320, 1037
- SI Motion SSM (SGA n, 1073, 1073, 1074, 1074)
- SI Motion SSM Filterzeit (Motor Module)
p9345, 1041
- SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze (Motor Module)
p9346, 1041
- SI Motion SSM Geschwindigkeitshysterese (Motor Module)
p9347, 1042
- SI Motion Stillstandstoleranz (Control Unit)
p9530, 1064
- SI Motion Stillstandstoleranz (Motor Module)
p9330, 1039
- SI Motion Synchronmotor Stromeinprägung geberlos
p9783, 1102
- SI Motion taktsynchroner PROFIBUS-Master
p9510, 1058
- SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (Motor Module)
p9352, 1043
- SI Motion Übergangszeit STOP C auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9552, 1077
- SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (Motor Module)
p9353, 1043
- SI Motion Übergangszeit STOP D auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9553, 1077
- SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (Motor Module)
p9354, 1043
- SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH) (Control Unit)
p9554, 1077
- SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Control

- Unit)
p9555, 1078
- SI Motion Übergangszeit STOP F auf STOP B (Motor Module)
p9355, 1043
- SI Motion Überwachungstakt (Control Unit)
p9500, 1055
- SI Motion Überwachungstakt (Motor Module)
p9300, 1035
- SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Control Unit)
p9509, 1058
- SI Motion Verhalten während Impulslöschung (Motor Module)
p9309, 1036
- SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Control Unit)
r9590, 1086
- SI Motion Version sichere Bewegungsüberwachungen (Motor Module)
r9390, 1048
- SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (CU)
p9586, 1085
- SI Motion Verzögerungszeit der Auswertung geberlos (MM)
p9386, 1047
- SI Motion Zwangsdynamisierung Restzeit (Control Unit)
r9765, 1100
- SI Motion Zwangsdynamisierung Timer (Control Unit)
p9559, 1079
- SI Motor Module Node Identifier Wort 1
p1001, 1120
- SI Motor Module Node Identifier Wort 2
p1001, 1120
- SI Motor Module Node Identifier Wort 3
p1001, 1120
- SI Not-Halt Eingangsklemme
p1003, 1125
- SI Not-Halt Stopreaktion
p1002, 1121
- SI Passwort Bestätigung
p9763, 1100
- SI Passwort Bestätigung TM54F
p1006, 1130
- SI Passwort Eingabe
p9761, 1100
- SI Passwort Eingabe TM54F
p1006, 1129
- SI Passwort neu
p9762, 1100
- SI Passwort neu TM54F
p1006, 1130
- SI PROFIsafe F-DI übertragen (Prozessor 1)
p1005, 1128
- SI PROFIsafe Statusworte senden (Control Unit)
r9769, 1101
- SI PROFIsafe Steuerworte empfangen (Control Unit)
r9768, 1101
- SI PROFIsafe-Adresse (Control Unit)
p9610, 1087
- SI PROFIsafe-Adresse (Motor Module)
p9810, 1105
- SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Control Unit)
p9611, 1087
- SI PROFIsafe-Telegrammauswahl (Motor Module)
p9811, 1105
- SI Quittierung internes Ereignis Eingangsklemme
p1000, 1119
- SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 1)
p1000, 1119
- SI Quittierung internes Ereignis F-DI (Prozessor 2)
p1010, 1130
- SI Safe State Signalauswahl
p1003, 1125, 1126
- SI Safe State Signalauswahl (Prozessor 2)
p1013, 1133
- SI Safe Stop 1 antriebsautarke Bremsreaktion
p9653, 1088
- SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Control Unit)
p9652, 1088
- SI Safe Stop 1 Verzögerungszeit (Motor Module)
p9852, 1106
- SI SBA-Relais Wartezeiten (Control Unit)
p9622, 1088
- SI SBA-Relais Wartezeiten (Motor Module)
p9822, 1106
- SI SDI negativ Eingangsklemme
p1003, 1124
- SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1124
- SI SDI negativ Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1132
- SI SDI positiv Eingangsklemme
p1003, 1124
- SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1124
- SI SDI positiv Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1132
- SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Control Unit)
p9650, 1088
- SI SGE-Umschaltung Toleranzzeit (Motor Module)
p9850, 1106

- SI SLP Anwahl Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1124
- SI SLP Auswahl Eingangsklemme
p1003, 1125
- SI SLP Auswahl Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1003, 1125
- SI SLP Eingangsklemme
p1003, 1124
- SI SLP Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1013, 1132
- SI SLP Freifahren F-DI
p1000, 1119, 1120
p1010, 1131
- SI SLP Positionsbereich Auswahl Eingangsklemme
(Prozessor 2)
p1013, 1133
- SI SLS Eingangsklemme
p1002, 1123
- SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1123
- SI SLS Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1132
- SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme
p1002, 1123
- SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1123
- SI SLS-Grenze Bit 0 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1132
- SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme
p1002, 1123
- SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1123
- SI SLS-Grenze Bit 1 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1132
- SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Control Unit)
p9799, 1104
- SI Soll-Prüfsumme SI-Parameter (Motor Module)
p9899, 1108
- SI Soll-Prüfsumme TM54F-Parameter
p1000, 1118
- SI Sonderbetriebsart Auswahl
p1002, 1121
- SI Sonderbetriebsart Eingangsklemme
p1003, 1125
- SI SOS Eingangsklemme
p1002, 1122
- SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1122
- SI SOS Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1131
- SI SS1 Eingangsklemme
p1002, 1122
- SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1122
- SI SS1 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1131
- SI SS2 Eingangsklemme
p1002, 1122
- SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1122
- SI SS2 Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1131
- SI STO Eingangsklemme
p1002, 1121
- SI STO Eingangsklemme (Prozessor 1)
p1002, 1121
- SI STO Eingangsklemme (Prozessor 2)
p1012, 1131
- SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Control Unit)
p9651, 1088
- SI STO/SBC/SS1 Entprellzeit (Motor Module)
p9851, 1106
- SI Test Sensor Rückmeldung
p1014, 1133
- SI TM54F Failsafe-Ereignisse aktiv
r1005, 1129
- SI TM54F Kommunikationsstatus antriebsspezifisch
r1005, 1129
- SI TM54F Version
r1009, 1130
- SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Control Unit)
p9658, 1089
- SI Übergangszeit STOP F zu STOP A (Motor Module)
p9858, 1106
- SI Überwachungstakt (Control Unit)
r9780, 1102
- SI Überwachungstakt (Motor Module)
r9880, 1107
- SI Version (Sensor Module)
r9890, 1107
- SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Control
Unit)
r9770, 1101
- SI Version antriebsintegrierte Sicherheitsfunkt (Motor
Module)
r9870, 1106
- SI Wartezeit für Teststop an DO
p1000, 1117
p1010, 1130
- SI Wartezeit für Teststop an DO 0 ... DO 3
p1000, 1117
- SI Zustimmung Eingangsklemme
p1003, 1125

- SI Zwangsdynamisierung Restzeit
r9660, 1089
- SI Zwangsdynamisierung Timer
p1000, 1118
p9659, 1089
- SIEM_TRACEFILES_CONFIG
MD 11294, 50
- SIM_DISPLAY_CONFIG
MD 52290, 244
- SIM_START_POSITION
MD 53230, 245
- SIMU_AX_VDI_OUTPUT
MD 30350, 167
- Simulationsbetrieb
p1272, 504
- SINAMICS Link Adresse
p8836, 1007
- SINAMICS Link Adresse PZD empfangen
p8872, 1016
- SINAMICS Link Einstellungen
p8812, 1006
- SINAMICS Link Projekt Auswahl
p8811, 1006
- SINAMICS Link Telegrammwort PZD empfangen
p8870, 1015
- SINAMICS Link Telegrammwort PZD senden
p8871, 1016
- SINAMICS_ALARM_MASK
MD 13150, 63
- SINAMICS_FUNCTION_MASK
MD 19308, 90
- SINGLEBLOCK2_STOPRE
MD 42200, 214
- SLASH_MASK
MD 10706, 42
- Smart Mode Ausschaltwinkel
r3447, 770
- Smart Mode Glättungszeiten
p3442, 769
- Smart Mode Induktivität/Zwischenkreiskapazität
wirksam
p3448, 770
- Smart Mode Konfiguration
p3440, 768
- Smart Mode Netzkommutierung Stromschwellwerte
p3443, 769
- Smart Mode Spannungen
p3444, 769
- Smart Mode Spannungen Anzeige
r3445, 769
- Smart Mode Ströme
r3446, 770
- Smart Mode Vdc-Regler Kp/Tn
p3441, 769
- SMI-Ersatzteilfall Daten sichern/einspielen
p4691, 886
- SMI-Ersatzteilfall Daten von allen SMI sichern
p4692, 886
- SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Motor-Bestellnummer
r4694, 886
- SMI-Ersatzteilfall Datensicherung Verzeichnis
p4693, 886
- SMI-Ersatzteilfall Komponentennummer
p4690, 885
- SMOOTH_CONTUR_TOL
MD 42465, 215
- SMOOTH_ORI_TOL
MD 42466, 215
- SMOOTHING_MODE
MD 20480, 105
- SOFT_ACCEL_FACTOR
MD 32433, 175
- Softwarefehler intern Zusatzdiagnose
r9999, 1117
- Solltopologie
p9903, 1109
- Solltopologie Anzahl der Indizes
p9902, 1109
- Solltopologie Eigenschaft aller Komponenten löschen
p9941, 1114
- Sollwert-/Istwertnachführung Schwelle
p1619, 577
- Spannungsabbildungsfehler Endwert
p1952, 619
- Spannungsabbildungsfehler Spannungswerte
r1950, 618
- Spannungsabbildungsfehler Stromoffset
p1953, 619
- Spannungsabbildungsfehler Stromwerte
r1951, 618
- Spannungsanhebung bei Anlauf
p1312, 510
- Spannungsanhebung bei Beschleunigung
p1311, 509
- Spannungsanhebung gesamt
r1315, 510
- Spannungsanhebung permanent
p1310, 509
- Spannungskonstante identifiziert
r1938, 617
- Spannungsreserve dynamisch
p1574, 570
- Speicherauslastung Datenspeicher
r9982, 1115

- Speicherauslastung Datenspeicher gemessen (Istlast)
r9983, 1115
- Speicherauslastung Datenspeicher OA
r9984, 1115
- Speicherkarte Seriennummer
r7843, 982
- Speicherkarte/Gerätespeicher Firmware-Version
r7844, 982
- Speicherverbrauch Antriebsobjekt Istwert
r9991, 1116
- Speicherverbrauch Antriebsobjekt Sollwert
r9992, 1116
- Speicherverbrauch OA-Applikation
r9993, 1117
- Sperrliste aktivieren/deaktivieren
p0572, 396
- Sperrliste Motor-/Regelungsparameterberechnung
p0571, 396
- Sperrliste Werte wirksam Anzahl
p0570, 396
- SPF_END_TO_VDI
MD 20800, 109
- SPIND_ACTIVE_AFTER_RESET
MD 35040, 185
- SPIND_ASSIGN_TAB
MD 42800, 219
- SPIND_ASSIGN_TAB_ENABLE
MD 20092, 94
- SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX
MD 35000, 184
- SPIND_CONSTCUT_S
MD 43202, 222
- SPIND_DEF_MASTER_SPIND
MD 20090, 93
- SPIND_DEFAULT_ACT_MASK
MD 35030, 184
- SPIND_DEFAULT_MODE
MD 35020, 184
- SPIND_DES_VELO_TOL
MD 35150, 186
- SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC1
MD 51068, 233
- SPIND_DRIVELOAD_FROM_PLC2
MD 51069, 233
- SPIND_EXTERN_VELO_LIMIT
MD 35160, 186
- SPIND_FUNC_RESET_MODE
MD 35032, 184
- SPIND_FUNCTION_MASK
MD 35035, 184
- SPIND_MAX_POWER
MD 51030, 229
- SPIND_MAX_VELO_G26
MD 43220, 223
- SPIND_MAX_VELO_LIMS
MD 43230, 223
- SPIND_MIN_VELO_G25
MD 43210, 222
- SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START
MD 35500, 188
- SPIND_OSCILL_ACCEL
MD 35410, 187
- SPIND_OSCILL_DES_VELO
MD 35400, 187
- SPIND_OSCILL_START_DIR
MD 35430, 187
- SPIND_OSCILL_TIME_CCW
MD 35450, 188
- SPIND_OSCILL_TIME_CW
MD 35440, 188
- SPIND_POSCTRL_VELO
MD 35300, 187
- SPIND_POSIT_DELAY_TIME
MD 35310, 187
- SPIND_POSITIONING_DIR
MD 35350, 187
- SPIND_POWER_RANGE
MD 51031, 229
- SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR
MD 20094, 94
- SPIND_S
MD 43200, 222
- SPIND_SPEED_TYPE
MD 43206, 222
- SPIND_STOPPED_AT_IPO_START
MD 35510, 188
- SPIND_USER_VELO_LIMIT
MD 43235, 223
- SPIND_VELO_LIMIT
MD 35100, 185
- Spindel Bestellnummer
r5021, 917
- Spindel Dateisystem anpassen
p5009, 917
- Spindel Dateisystem Auswahl
p5007, 916
- Spindel Dateisystem Status
r5005, 916
- Spindel Drehzahlgrenze maximal zulässig
r5044, 920
- Spindel Drehzahlgrenzen
p5043, 919
- Spindel Geschwindigkeitsgrenze maximal zulässig
r5044, 919

- Spindel Hersteller
r5020, 917
- Spindel Inbetriebnahme freischalten
p5016, 917
- Spindel Kommutierungswinkeloffset
r5033, 918
- Spindel Maximaldrehzahl
r5032, 918
- Spindel Passwort
p5019, 917
- Spindel Produktionsdatum
r5023, 918
- Spindel Sensor Module Eigenschaften
r5012, 917
- Spindel Seriennummer
r5022, 918
- Spindel Spannungsschwellwerte
p5041, 919
- Spindel Spannungsschwellwerte Toleranz
p5040, 919
- Spindel Stromregler Abtastzeit maximal
r5034, 918
- Spindel Transitionszeiten
p5042, 919
- Spindel Zusatztemperatur Sensortyp
p4100, 850
- Spindel Zusatztemperatur Sensorverwendung
r4107, 854
- Spindel Zusatztemperatur Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 851
- Spindel Zusatztemperatur Verzögerungszeit
p4103, 852
- SPINDLE_CHUCK_TYPE
MD 53241, 245
- SPINDLE_PARAMETER
MD 53240, 245
- SPLINE_FEED_PRECISION
MD 20262, 102
- SPLINE_MODE
MD 20488, 106
- SPLINES_CONTROL_CONFIG
MD 32648, 178
- SPOS_TO_VDI
MD 20850, 109
- SPRINT_FORMAT_P_CODE
MD 10750, 44
- SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL
MD 10751, 44
- Ständer Thermisch relevanter Eisenanteil
p0617, 403
- Ständer Thermisch relevanter Kupferanteil
p0618, 403
- Ständerinduktivität identifiziert
r1915, 613
- Ständerstrom minimal
p1620, 578
- Ständerwiderstand aktuell
r0395, 365
- Ständerwiderstand der Rs-Identifikation nach Wiedereinschalten
r0623, 404
- Ständerwiderstand identifiziert
r1912, 612
- STANDSTILL_DELAY_TIME
MD 36040, 189
- STANDSTILL_POS_TOL
MD 36030, 189
- STANDSTILL_VELO_TOL
MD 36060, 189
- START_AC_FIFO
MD 28262, 161
- START_MODE_MASK
MD 20112, 95
- START_MODE_MASK_PRT
MD 22620, 123
- STAT_DISPLAY_BASE
MD 51032, 229
- STAT_NAME
MD 10670, 41
- Statik Kompensationsdrehmoment Skalierung
p1487, 546
- Statikeingang Quelle
p1488, 546
- Statikrückführung Skalierung
p1489, 547
- Steuersatz Konfiguration
r1837, 609
- Steuerungs-/Regelungs-Betriebsart
p1300, 508, 509
- Steuerungshoheit Modus Anwahl
p3985, 820
- Steuerungshoheit Steuerwort wirksam
r2032, 631
- STIFFNESS_CONTROL_CONFIG
MD 32642, 178
- STIFFNESS_CONTROL_ENABLE
MD 32640, 178
- STIFFNESS_DELAY_TIME
MD 32644, 178
- Stillstandserkennung Drehzahlschwelle
p1226, 496
- Stillstandserkennung Geschwindigkeitsschwelle
p1226, 496

- Stillstandserkennung Überwachungszeit
p1227, 496
- STOP_CUTCOM_STOPRE
MD 42480, 216
- STOP_LIMIT_COARSE
MD 36000, 188
- STOP_LIMIT_FACTOR
MD 36012, 188
- STOP_LIMIT_FINE
MD 36010, 188
- STOP_MODE_MASK
MD 11550, 55
- STOP_ON_CLAMPING
MD 36052, 189
- Störcode
r0945, 447
- Störodelist
r0946, 447
- Störfälle Zähler
p0952, 448
- Störnummer
r0947, 447
- Störpuffer aller Antriebsobjekte löschen
p2147, 665
- Störung Antriebsobjekt auslösend
r3115, 757
- Störung wirksam unterdrücken
p3135, 759
- Störungen ohne automatische Wiedereinschaltung
p1206, 490
- Störungen quittieren Antriebsobjekt
p3981, 820
- Störungsnummer für Quittiermodus einstellen
p2126, 661
- Störungsnummer für Störreaktion einstellen
p2100, 653
- Störwert
r0949, 447
- Störwert für Float-Werte
r2133, 662
- Störzeit behoben in Millisekunden
r2109, 658
- Störzeit behoben in Tagen
r2136, 663
- Störzeit gekommen in Millisekunden
r0948, 447
- Störzeit gekommen in Tagen
r2130, 662
- STROKE_CHECK_INSIDE
MD 22900, 125
- Strombetrag zulässig
r0067, 295
- Stromgrenze
p0640, 406
- Stromgrenze drehmomentbildend gesamt
r1533, 562
- Stromgrenze kraftbildend gesamt
r1533, 562
- Stromgrenze maximal drehmomentbildender Strom
r1536, 563
- Stromgrenze minimal drehmomentbildender Strom
r1537, 563
- Stromhystereseregler Ablaufsteuerung
Zustandswechsel
p5459, 933
- Stromhystereseregler Konfiguration
p5456, 932
- Stromhystereseregler Mindestzeit Betriebszustand
p5458, 933
- Stromhystereseregler Pulsfrequenz Umschaltung
p5457, 932
- Stromhystereseregler Überstrom Grenze
p5453, 932
- Stromhystereseregler Überstrom Hysteresebreite
p5454, 932
- Stromhystereseregler Überstrom Toleranzbereich
p5455, 932
- Stromistwert feldbildend geglättet
r0029, 285
- Stromistwert kraftbildend geglättet
r0030, 285
- Stromistwert momentenbildend geglättet
r0030, 285
- Strommodell Flussistwert
r1634, 580
- Strommodell Flusssollwert
r1633, 580
- Strommodell Magnetisierungsstrom d-Achse
r1637, 581
- Strommodell Magnetisierungsstrom q-Achse
r1638, 581
- Strommodellregler Ausgang
r1636, 580
- Strommodellregler Dynamikfaktor
p1628, 579
- Strommodellregler I-Anteil
r1635, 580
- Strommodellregler Nachstellzeit
p1630, 579
- Strommodellregler Nachstellzeit wirksam
r1632, 580
- Strommodellregler P-Verstärkung
p1629, 579

- Strommodellregler P-Verstärkung wirksam
r1631, 580
- Strommodellregler Vorsteuerung
r1618, 577
- Stromnullmeldung Hysterese
p3208, 760
- Stromnullmeldung Schwellwert
p3207, 760
- Stromnullmeldung Verzögerungszeit
p3209, 760
- Stromregelung und Motormodell Konfiguration
p1402, 518
- Stromregler Nachstellzeit
p1717, 590
- Stromregler P-Verstärkung
p1715, 589, 590
- Stromregler Rechentotzeit
p0118, 314, 315
- Stromregler Rechentotzeit Modus
p0117, 314
- Stromregler Referenzmodell Totzeit
p1701, 589
- Stromregleradaption Einsatzpunkt KP
p0391, 364, 365
- Stromregleradaption Einsatzpunkt KP adaptiert
p0392, 365
- Stromregleradaption P-Verstärkung Adaption
p0393, 365
- Stromregleradaption P-Verstärkung Skalierung
p0393, 365
- Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit
Feldschwächbereich
p1654, 584
- Stromsollwert drehmomentbildend Glättungszeit
minimal
p1653, 583
- Stromsollwert drehmomentbildend vor Filter
r1650, 583
- Stromsollwert gesteuert geberlos
p1612, 576
- Stromsollwert Glättungszeit
p1616, 577
- Stromsollwert kraftbildend vor Filter
r1650, 583
- Stromsollwert magnetisierend gesteuert
p1612, 576
- Stromsollwert-/Drehzahlwertfilter Aktivierung
p1656, 584
- Stromsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1659, 585
- Stromsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1658, 584
- Stromsollwertfilter 1 Typ
p1657, 584
- Stromsollwertfilter 1 Zähler-Dämpfung
p1661, 585
- Stromsollwertfilter 1 Zähler-Eigenfrequenz
p1660, 585
- Stromsollwertfilter 2 Nenner-Dämpfung
p1664, 585
- Stromsollwertfilter 2 Nenner-Eigenfrequenz
p1663, 585
- Stromsollwertfilter 2 Typ
p1662, 585
- Stromsollwertfilter 2 Zähler-Dämpfung
p1666, 586
- Stromsollwertfilter 2 Zähler-Eigenfrequenz
p1665, 586
- Stromsollwertfilter 3 Nenner-Dämpfung
p1669, 586
- Stromsollwertfilter 3 Nenner-Eigenfrequenz
p1668, 586
- Stromsollwertfilter 3 Typ
p1667, 586
- Stromsollwertfilter 3 Zähler-Dämpfung
p1671, 587
- Stromsollwertfilter 3 Zähler-Eigenfrequenz
p1670, 586
- Stromsollwertfilter 4 Nenner-Dämpfung
p1674, 587
- Stromsollwertfilter 4 Nenner-Eigenfrequenz
p1673, 587
- Stromsollwertfilter 4 Typ
p1672, 587
- Stromsollwertfilter 4 Zähler-Dämpfung
p1676, 587
- Stromsollwertfilter 4 Zähler-Eigenfrequenz
p1675, 587
- Stromsollwertfilter Aktivierung
p1656, 584
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 1
p3321, 763
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 2
p3323, 764
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 3
p3325, 764
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 4
p3327, 764
- Strömungsmaschine Drehzahl Punkt 5
p3329, 765
- Strömungsmaschine Leistung Punkt 1
p3320, 763
- Strömungsmaschine Leistung Punkt 2
p3322, 764

Strömungsmaschine Leistung Punkt 3 p3324, 764	SW_CAM_PLUS_LEAD_TIME MD 10461, 36
Strömungsmaschine Leistung Punkt 4 p3326, 764	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_1 MD 41501, 210
Strömungsmaschine Leistung Punkt 5 p3328, 765	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_2 MD 41503, 210
SUB_SPINDLE_PARK_POS_Y MD 52244, 242	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_3 MD 41505, 210
SUB_SPINDLE_REL_POS MD 55232, 255	SW_CAM_PLUS_POS_TAB_4 MD 41507, 211
SUMCORR_DEFAULT MD 20272, 102	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_1 MD 41521, 211
SUMCORR_RESET_VALUE MD 20132, 97	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_2 MD 41523, 211
SUPPRESS_ALARM_MASK MD 11410, 53	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_3 MD 41525, 211
SUPPRESS_ALARM_MASK_2 MD 11415, 54	SW_CAM_PLUS_TIME_TAB_4 MD 41527, 212
SUPPRESS_SCREEN_REFRESH MD 10131, 29	SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK MD 10480, 37
SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_1 MD 10470, 36	SW_OPTIONS MD 9990, 25
SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_2 MD 10471, 36	SWITCH_TO_MACHINE_MASK MD 51040, 230
SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_3 MD 10472, 36	Sync-Netz-Antrieb Aktivierung p3800, 803
SW_CAM_ASSIGN_FASTOUT_4 MD 10473, 36	Sync-Netz-Antrieb Antriebsobjektnummer p3801, 803
SW_CAM_ASSIGN_TAB MD 10450, 36	Sync-Netz-Antrieb Frequenzbegrenzung p3811, 805
SW_CAM_COMP_NCK_JITTER MD 10490, 37	Sync-Netz-Antrieb Frequenzdifferenz Schwellwert p3806, 804
SW_CAM_MINUS_LEAD_TIME MD 10460, 36	Sync-Netz-Antrieb Phasensollwert p3809, 804
SW_CAM_MINUS_POS_TAB_1 MD 41500, 210	Sync-Netz-Antrieb Phasensynchronität Schwellwert p3813, 805
SW_CAM_MINUS_POS_TAB_2 MD 41502, 210	Sync-Netz-Antrieb Spannungsdifferenz Schwellwert p3815, 805
SW_CAM_MINUS_POS_TAB_3 MD 41504, 210	SYSCLOCK_CYCLE_TIME MD 10050, 26
SW_CAM_MINUS_POS_TAB_4 MD 41506, 211	SYSTEM_FUNCTION_MASK MD 19334, 91
SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_1 MD 41520, 211	SYSTEM_INFO MD 19010, 88
SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_2 MD 41522, 211	Systemlaufzeit gesamt r2114, 659
SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_3 MD 41524, 211	Systemlaufzeit relativ p0969, 449
SW_CAM_MINUS_TIME_TAB_4 MD 41526, 212	Systemlogbuch Aktivierung p9930, 1113
SW_CAM_MODE MD 10485, 37	Systemlogbuch EEPROM speichern p9932, 1113

Systemlogbuch Modulwahl
p9931, 1113

T

T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO
MD 20096, 94

T_NO_FCT_CYCLE_MODE
MD 10719, 43

T_NO_FCT_CYCLE_NAME
MD 10717, 43

TAILSTOCK_PARAMETER
MD 53242, 245

Taktsynchroner Betrieb Vorbelegung/Überprüfung
p0092, 304

TANG_OFFSET
MD 37402, 206

TARGET_BLOCK_INCR_PROG
MD 42444, 215

TASK_SLEEP_TIME
MD 10156, 30

TASK_TIME_AVERAGE_CONFIG
MD 10285, 32

TB30 Analogausgänge Ausgangsspannung aktuell
r4074, 842

TB30 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen
r4072, 841

TB30 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren
p4075, 842

TB30 Analogausgänge Glättungszeitkonstante
p4073, 842

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x1
p4077, 843

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert x2
p4079, 844

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y1
p4078, 843

TB30 Analogausgänge Kennlinie Wert y2
p4080, 844

TB30 Analogausgänge Offset
p4083, 845

TB30 Analogausgänge Typ
r4076, 843

TB30 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren
p4066, 839

TB30 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053, 835

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x1
p4057, 836

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert x2
p4059, 837

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y1
p4058, 837

TB30 Analogeingänge Kennlinie Wert y2
p4060, 838

TB30 Analogeingänge Offset
p4063, 838

TB30 Analogeingänge Rauschunterdrückung Fenster
p4068, 840

TB30 Analogeingänge Simulationsmodus
p4097, 848

TB30 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert
p4098, 848

TB30 Analogeingänge Typ
r4056, 836

TB30 Betriebsanzeige
r0002, 274

TB30 Digitalausgänge invertieren
p4048, 833

TB30 Digitalausgänge Status
r4047, 832

TB30 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 822

TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 846

TB30 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 847

TB30 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 849

TB30 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 278

TB30 Parameter zurücksetzen
p0970, 449

TCA_CYCLE_NAME
MD 15710, 69

TCI_TRACE_ACTIVE
MD 11405, 53

TEACH_MODE
MD 51034, 229

TECHNO_EXTENSION_MASK
MD 19610, 91

TECHNO_FUNCTION_MASK
MD 19320, 90

TECHNO_FUNCTION_MASK_1
MD 19321, 90

Technologieabhängige Parameter berechnen
p0578, 397

Technologieregler Differentiation Zeitkonstante
p2274, 692

Technologieregler Fehlersignal Invertierung
p2306, 695

Technologieregler Festwert Auswahlmethode
p2216, 682

- Technologieregler Hoch-/Rücklaufzeit
 - p2293, 694
- Technologieregler Hochlaufzeit
 - p2257, 688
- Technologieregler Istwert Funktion
 - p2270, 691
- Technologieregler Istwert Invertierung (Sensortyp)
 - p2271, 691
- Technologieregler Istwertfilter Zeitkonstante
 - p2265, 690
- Technologieregler Konfiguration
 - p2252, 687
- Technologieregler Motorpotenziometer Hochlaufzeit
 - p2247, 686
- Technologieregler Motorpotenziometer Konfiguration
 - p2230, 684
- Technologieregler Motorpotenziometer Maximalwert
 - p2237, 685
- Technologieregler Motorpotenziometer Minimalwert
 - p2238, 685
- Technologieregler Motorpotenziometer Rücklaufzeit
 - p2248, 686
- Technologieregler Motorpotenziometer Sollwertspeicher
 - r2231, 684
- Technologieregler Motorpotenziometer Startwert
 - p2240, 685
- Technologieregler Nachstellzeit
 - p2285, 692
- Technologieregler Nummer aktuell
 - r2229, 684
- Technologieregler Obergrenze Istwert
 - p2267, 690
- Technologieregler Proportionalverstärkung
 - p2280, 692
- Technologieregler Rücklaufzeit
 - p2258, 688
- Technologieregler Sollwert 1 Skalierung
 - p2255, 687
- Technologieregler Sollwert 2 Skalierung
 - p2256, 688
- Technologieregler Sollwertfilter Zeitkonstante
 - p2261, 689
- Technologieregler Typ
 - p2263, 689
- Technologieregler Untergrenze Istwert
 - p2268, 690
- Technologieregler Verstärkung Istwert
 - p2269, 691
- Technologische Anwendung (Applikation)
 - p0500, 393, 394
- Technologische Einheit Auswahl
 - p0595, 399
- Technologische Einheit Bezugsgröße
 - p0596, 399
- TECHNOLOGY
 - MD 52200, 240
- TECHNOLOGY_EXTENSION
 - MD 52201, 240
- Teilhochlauf Modus
 - p7857, 983
- Telegramm Diagnose Einheit
 - r7836, 982
- Telegramm Diagnose Real
 - r7835, 981
- Telegramm Diagnose Signale
 - r7831, 981
- Telegramm Diagnose Signed
 - r7834, 981
- Telegramm Diagnose Unsigned
 - r7833, 981
- Telegramm Diagnose Zahlenformat
 - r7832, 981
- TEMP_COMP_ABS_VALUE
 - MD 43900, 226
- TEMP_COMP_REF_POSITION
 - MD 43920, 226
- TEMP_COMP_SLOPE
 - MD 43910, 226
- TEMP_COMP_TYPE
 - MD 32750, 179
- Temperatursensor Sensortyp
 - p0601, 399
- Temperatursensorfehler Zeitstufe
 - p0607, 401
- Terminal Module EPROM-Daten Version
 - r0157, 322
- Terminal Module Erkennung über LED
 - p0154, 321
- Terminal Module Firmware-Version
 - r0158, 323
- Terminal Module Komponentenummer
 - p0151, 321
- Testimpulsauswertung Konfiguration
 - p1901, 610
- Testimpulsauswertung Status
 - r1902, 610
- Thermische Adaption Ständer- und Läuferwiderstand
 - p0620, 403
- THREAD_RAMP_DISP
 - MD 42010, 212
- THREAD_START_ANGLE
 - MD 42000, 212

- TIME_LIMIT_NETTO_COM_TASK
MD 10130, 29
- TIME_LIMIT_NETTO_INT_TASK
MD 27920, 157
- TIME_LIMIT_NETTO_PLCBG_TASK
MD 10171, 30
- TIMEOUT_LINK_COMMUNICATION
MD 12551, 59
- Tippen 1 Drehzahlsollwert
p1058, 467
- Tippen 1 Geschwindigkeitssollwert
p1058, 467
- Tippen 2 Drehzahlsollwert
p1059, 468
- Tippen 2 Geschwindigkeitssollwert
p1059, 467
- TM_FUNCTION_MASK
MD 52270, 243
- TM_FUNCTION_MASK_SET
MD 54215, 245
- TM_MAG_PLACE_DISTANCE
MD 52271, 243
- TM_TOOL_LOAD_DEFAULT_MAG
MD 52272, 243
- TM_TOOL_LOAD_STATION
MD 52274, 243
- TM_TOOL_MOVE_DEFAULT_MAG
MD 52273, 243
- TM_WRITE_LIMIT_MASK
MD 51214, 236
- TM_WRITE_WEAR_ABS_LIMIT
MD 51212, 235
- TM_WRITE_WEAR_DELTA_LIMIT
MD 51213, 235
- TM120 Betriebsanzeige
r0002, 274
- TM120 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 278
- TM120 Parameter zurücksetzen
p0970, 449
- TM120 Sensorwiderstand
r4101, 851
- TM120 Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 852
- TM120 Temperatúrauswertung Sensortyp
p4100, 850
- TM120 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit
p4103, 852
- TM15 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15
r4204, 857
- TM15 Ansteuerung Digitalausgang 16 ... 23
r4205, 857
- TM15 Betriebsanzeige
r0002, 274
- TM15 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren
p4048, 833
- TM15 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen
p4049, 834
- TM15 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 849
- TM15 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 825
- TM15 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7
r4211, 858
- TM15 Flankenmodus Digitaleingang 16 ... 23
r4213, 858
- TM15 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15
r4212, 858
- TM15 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7
r4311, 866
- TM15 Flankenstatus Digitaleingang 16 ... 23
r4313, 867
- TM15 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15
r4312, 867
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 0
r4350, 867
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 1
r4351, 868
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 10
r4360, 871
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 11
r4361, 871
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 12
r4362, 871
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 13
r4363, 872
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 14
r4364, 872
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 15
r4365, 872
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 16
r4366, 873
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 17
r4367, 873
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 18
r4368, 873
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 19
r4369, 873
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 2
r4352, 868
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 20
r4370, 873
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 21
r4371, 873

- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 22
r4372, 874
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 23
r4373, 874
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 3
r4353, 868
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 4
r4354, 869
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 5
r4355, 869
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 6
r4356, 869
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 7
r4357, 870
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 8
r4358, 870
- TM15 Flankenzeiten Digitaleingang 9
r4359, 870
- TM15 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 278
- TM15 Modulsynchronisation
r4301, 866
- TM15 Parameter zurücksetzen
p0970, 450
- TM15 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung
p0916, 442
- TM15 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung
p0915, 441
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0
r4250, 859
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1
r4251, 859
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10
r4260, 862
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11
r4261, 863
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12
r4262, 863
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13
r4263, 863
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14
r4264, 864
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15
r4265, 864
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 16
r4266, 864
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 17
r4267, 864
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 18
r4268, 865
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 19
r4269, 865
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2
r4252, 860
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 20
r4270, 865
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 21
r4271, 865
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 22
r4272, 865
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 23
r4273, 865
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3
r4253, 860
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4
r4254, 860
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5
r4255, 861
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6
r4256, 861
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7
r4257, 861
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8
r4258, 862
- TM15 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9
r4259, 862
- TM15 Status Digitaleingang 0 ... 15
r4304, 866
- TM15 Status Digitaleingang 16 ... 23
r4305, 866
- TM15 Systemzeit zur Synchronisierung
r4201, 857
- TM150 Betriebsanzeige
r0002, 274
- TM150 Filter Netznennfrequenz
p4121, 856
- TM150 Glättung aktivieren/deaktivieren
p4119, 856
- TM150 Gruppe Kanalzuordnung
p4111, 855
- TM150 Gruppe Sensorfehler Auswirkung
p4117, 856
- TM150 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 278
- TM150 Klemmenblock Messmethode
p4108, 854
- TM150 Leitungswiderstand Messung
p4109, 854
- TM150 Leitungswiderstand Wert
p4110, 855
- TM150 Parameter zurücksetzen
p0970, 450
- TM150 Sensortyp
p4100, 851

- TM150 Sensorwiderstand
r4101, 851
- TM150 Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 852
- TM150 Störschwelle/Warnschwelle Hysterese
p4118, 856
- TM150 Temperaturfilter Zeitkonstante
r4120, 856
- TM150 Verzögerungszeit
p4103, 852
- TM15DI/DO Betriebsanzeige
r0002, 275
- TM15DI/DO Digitalausgänge invertieren
p4048, 833
- TM15DI/DO Digitalausgänge Status
r4047, 832
- TM15DI/DO Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 822
- TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 847
- TM15DI/DO Digitaleingänge Simulationsmodus
Sollwert
p4096, 847
- TM15DI/DO Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 849
- TM15DI/DO Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 825
- TM15DI/DO Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 279
- TM15DI/DO Parameter zurücksetzen
p0970, 450
- TM17 Ansteuerung Digitalausgang 0 ... 15
r4204, 857
- TM17 Betriebsanzeige
r0002, 275
- TM17 Digitaleingänge/-ausgänge invertieren
p4048, 833
- TM17 Digitaleingänge/-ausgänge Modus einstellen
p4049, 834
- TM17 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 850
- TM17 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 825
- TM17 Flankenmodus Digitaleingang 0 ... 7
r4211, 858
- TM17 Flankenmodus Digitaleingang 8 ... 15
r4212, 858
- TM17 Flankenstatus Digitaleingang 0 ... 7
r4311, 867
- TM17 Flankenstatus Digitaleingang 8 ... 15
r4312, 867
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 0
r4350, 867
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 1
r4351, 868
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 10
r4360, 871
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 11
r4361, 871
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 12
r4362, 871
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 13
r4363, 872
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 14
r4364, 872
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 15
r4365, 872
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 2
r4352, 868
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 3
r4353, 868
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 4
r4354, 869
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 5
r4355, 869
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 6
r4356, 869
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 7
r4357, 870
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 8
r4358, 870
- TM17 Flankenzeiten Digitaleingang 9
r4359, 870
- TM17 Freigabe DI/DO 0 ... 5
p4220, 858
- TM17 Glättungszeitkonstante Digitaleingang 0 ... 15
p4221, 859
- TM17 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 279
- TM17 Modulsynchronisation
r4301, 866
- TM17 Parameter zurücksetzen
p0970, 450
- TM17 PROFIdrive PZD Istwertzuordnung
p0916, 442
- TM17 PROFIdrive PZD Sollwertzuordnung
p0915, 442
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 0
r4250, 859
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 1
r4251, 859
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 10
r4260, 862

- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 11
r4261, 863
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 12
r4262, 863
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 13
r4263, 863
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 14
r4264, 864
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 15
r4265, 864
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 2
r4252, 860
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 3
r4253, 860
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 4
r4254, 860
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 5
r4255, 861
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 6
r4256, 861
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 7
r4257, 861
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 8
r4258, 862
- TM17 Setz-/Rücksetzzeit Digitalausgang 9
r4259, 862
- TM17 Status Digitaleingang 0 ... 15
r4304, 866
- TM17 Systemzeit zur Synchronisierung
r4201, 857
- TM17 Zeit absolut/relativ Digitalausgang 0 ... 15
p4222, 859
- TM31 Analogausgänge Ausgangsspannung/-strom
aktuell
r4074, 842
- TM31 Analogausgänge Ausgangswert aktuell bezogen
r4072, 841
- TM31 Analogausgänge Betragsbildung aktivieren
p4075, 842
- TM31 Analogausgänge Glättungszeitkonstante
p4073, 842
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x1
p4077, 843
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert x2
p4079, 844
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y1
p4078, 843
- TM31 Analogausgänge Kennlinie Wert y2
p4080, 844
- TM31 Analogausgänge Offset
p4083, 845
- TM31 Analogausgänge Typ
p4076, 843
- TM31 Analogeingänge Betragsbildung aktivieren
p4066, 839
- TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung
Ansprechschwelle
p4061, 838
- TM31 Analogeingänge Drahtbruchüberwachung
Verzögerungszeit
p4062, 838
- TM31 Analogeingänge Fenster zur
Rauschunterdrückung
p4068, 840
- TM31 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053, 835
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x1
p4057, 836
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert x2
p4059, 837
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y1
p4058, 837
- TM31 Analogeingänge Kennlinie Wert y2
p4060, 838
- TM31 Analogeingänge Offset
p4063, 839
- TM31 Analogeingänge Simulationsmodus
p4097, 848
- TM31 Analogeingänge Simulationsmodus Sollwert
p4098, 849
- TM31 Analogeingänge Typ
p4056, 836
- TM31 Betriebsanzeige
r0002, 275
- TM31 Digitalausgänge Grenzstrom
p4046, 831
- TM31 Digitalausgänge invertieren
p4048, 833
- TM31 Digitalausgänge Status
r4047, 832
- TM31 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 822
- TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 847
- TM31 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 848
- TM31 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 850
- TM31 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 826
- TM31 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 279

- TM31 Parameter zurücksetzen
p0970, 450
- TM31 Sensortyp
p4100, 851
- TM31 Sensorwiderstand
r4101, 851
- TM31 Störschwelle/Warnschwelle
p4102, 852
- TM31 Temperatúrauswertung Verzögerungszeit
p4103, 853
- TM41 Analogeingang Betragsbildung aktivieren
p4066, 839
- TM41 Analogeingang Fenster zur
Rauschunterdrückung
p4068, 840
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x1
p4057, 836
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert x2
p4059, 837
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y1
p4058, 837
- TM41 Analogeingang Kennlinie Wert y2
p4060, 838
- TM41 Analogeingang Offset
p4063, 839
- TM41 Analogeingang Simulationsmodus
p4097, 848
- TM41 Analogeingang Simulationsmodus Sollwert
p4098, 849
- TM41 Analogeingang Typ
r4056, 836
- TM41 Analogeingänge Glättungszeitkonstante
p4053, 835
- TM41 Betriebsanzeige
r0002, 275
- TM41 Diagnose Drehzahlsollwert
r4155, 857
- TM41 Diagnose Drehzahlsollwert ungefiltert
r4154, 856
- TM41 Digitalausgänge invertieren
p4048, 834
- TM41 Digitalausgänge Status
r4047, 832
- TM41 Digitaleingänge Klemmenistwert
r4021, 822
- TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus
p4095, 847
- TM41 Digitaleingänge Simulationsmodus Sollwert
p4096, 848
- TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Dämpfung
p1418, 523
- TM41 Drehzahlsollwertfilter 1 Nenner-Eigenfrequenz
p1417, 523
- TM41 Ein-/Ausgänge Abtastzeit
p4099, 850
- TM41 Eingang oder Ausgang einstellen
p4028, 826
- TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus
p4400, 874
- TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus aktiv
r4403, 874
- TM41 Gebernachbildung Diagnose Lagesollwert
r4419, 875
- TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter
Aktivierung
p1414, 521
- TM41 Gebernachbildung Drehzahlsollwertfilter Totzeit
p1412, 521
- TM41 Gebernachbildung Feinauflösung führender
Geber
p4418, 875
- TM41 Gebernachbildung Feinauflösung Gx_XIST1 (in
Bits)
p0418, 370
- TM41 Gebernachbildung Konfiguration
p1189, 487
- TM41 Gebernachbildung Lagesollwert Invertierung
p4422, 876
- TM41 Gebernachbildung Modus
p4401, 874
- TM41 Gebernachbildung Nullmarkenposition
r4427, 876
- TM41 Gebernachbildung Regleroptionen
p4404, 875
- TM41 Gebernachbildung Stillstandsadaption
p4423, 876
- TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke
p4426, 876
- TM41 Gebernachbildung Strichzahl
p0408, 368
- TM41 Gebernachbildung Strichzahl führender Geber
p4408, 875
- TM41 Gebernachbildung Totzeitkompensation
p4421, 875
- TM41 Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 279
- TM41 Parameter zurücksetzen
p0970, 450
- TM54F Betriebsanzeige
r0002, 275
- TM54F Inbetriebnahme Parameterfilter
p0010, 279

TM54F Parameter zurücksetzen
p0970, 451

TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER
MD 20184, 99

TOCARR_CHANGE_M_CODE
MD 22530, 122

TOCARR_FINE_CORRECTION
MD 42974, 221

TOCARR_FINE_LIM_LIN
MD 20188, 99

TOCARR_FINE_LIM_ROT
MD 20190, 99

TOCARR_ROT_ANGLE_INCR
MD 20180, 99

TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET
MD 20182, 99

TOCARR_ROT_OFFSET_FROM_FR
MD 21186, 114

TOCARR_ROTAX_MODE
MD 20196, 100

TOFF_ACCEL
MD 21196, 114

TOFF_LIMIT
MD 42970, 221

TOFF_MODE
MD 21190, 114

TOFF_VELO
MD 21194, 114

TOFRAME_MODE
MD 42980, 221

TOOL_CARRIER_RESET_VALUE
MD 20126, 97

TOOL_CHANGE_ERROR_MODE
MD 22562, 123

TOOL_CHANGE_M_CODE
MD 22560, 123

TOOL_CHANGE_MODE
MD 22550, 122

TOOL_CHANGE_TIME
MD 10190, 30

TOOL_CORR_MODE_G43G44
MD 20380, 103

TOOL_CORR_MOVE_MODE
MD 20382, 103

TOOL_CORR_MULTIPLE_AXES
MD 20384, 103

TOOL_DATA_CHANGE_COUNTER
MD 17530, 70

TOOL_DEFAULT_DATA_MASK
MD 17520, 70

TOOL_GRIND_AUTO_TMON
MD 20350, 102

TOOL_LENGTH_CONST
MD 42940, 220

TOOL_LENGTH_TYPE
MD 42950, 220

TOOL_MANAGEMENT_MASK
MD 20310, 102

TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER
MD 20124, 96

TOOL_MCODE_FUNC_OFF
MD 52282, 243

TOOL_MCODE_FUNC_ON
MD 52281, 243

TOOL_OFFSET_INCR_PROG
MD 42442, 214

TOOL_PARAMETER_DEF_MASK
MD 20360, 102

TOOL_PRESEL_RESET_VALUE
MD 20121, 96

TOOL_RESET_NAME
MD 20122, 96

TOOL_RESET_VALUE
MD 20120, 96

TOOL_RESETMON_MASK
MD 17515, 70

TOOL_TEMP_COMP
MD 42960, 220

TOOL_TEMP_COMP_LIMIT
MD 20392, 103

TOOL_TEMP_COMP_ON
MD 20390, 103

TOOL_TIME_MONITOR_MASK
MD 20320, 102

TOOL_UNLOAD_MASK
MD 17510, 70

TOOLTIP_TIME_DELAY
MD 9103, 24

TOOLTYPES_ALLOWED
MD 17540, 70

Topologie Direktzugriff
p9206, 1033

Topologie Direktzugriff Integerwert
r9207, 1034

Topologie Direktzugriff String
r9208, 1034

Topologievergleich Komponententausch
p9909, 1110

Topologievergleich Unterschiede quittieren
p9904, 1109

Topologievergleich Vergleichsstufe aller Komponenten
p9906, 1110

Topologievergleich Vergleichsstufe der

Komponentennummer
p9907, 1110

Topologievergleich Vergleichsstufe einer Komponente
p9908, 1110

Totzeitkompensation Strompegel
p1832, 608

TRAANG_ANGLE_1
MD 24700, 138

TRAANG_ANGLE_2
MD 24750, 139

TRAANG_BASE_TOOL_1
MD 24710, 138

TRAANG_BASE_TOOL_2
MD 24760, 139

TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_1
MD 24721, 138

TRAANG_PARALLEL_ACCEL_RES_2
MD 24771, 139

TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_1
MD 24720, 138

TRAANG_PARALLEL_VELO_RES_2
MD 24770, 139

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0
r4760, 897

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt
r4740, 894

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1
r4761, 897

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt
r4741, 894

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2
r4762, 897

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt
r4742, 894

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3
r4763, 897

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt
r4743, 894

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4
r4764, 898

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt
r4744, 894

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5
r4765, 898

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt
r4745, 895

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6
r4766, 898

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt
r4746, 895

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7
r4767, 898

Trace 0 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt
r4747, 895

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0
r4770, 898

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 0 Gleitpunkt
r4750, 895

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1
r4771, 899

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 1 Gleitpunkt
r4751, 895

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2
r4772, 899

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 2 Gleitpunkt
r4752, 896

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3
r4773, 899

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 3 Gleitpunkt
r4753, 896

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4
r4774, 899

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 4 Gleitpunkt
r4754, 896

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5
r4775, 899

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 5 Gleitpunkt
r4755, 896

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6
r4776, 900

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 6 Gleitpunkt
r4756, 896

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7
r4777, 900

Trace 1 Aufzeichnungspuffer Signal 7 Gleitpunkt
r4757, 897

Trace Anzahl aufgezeichneter Werte
r4729, 892

Trace Aufgezeichneter Datentyp 1
r4725, 891

Trace Aufgezeichneter Datentyp 2
r4726, 891

Trace Aufgezeichneter Datentyp 3
r4727, 891

Trace Aufgezeichneter Datentyp 4
r4728, 892

Trace Aufgezeichneter Datentyp 5
r4790, 902

Trace Aufgezeichneter Datentyp 6
r4791, 902

Trace Aufgezeichneter Datentyp 7
r4792, 902

Trace Aufgezeichneter Datentyp 8
r4793, 902

- Trace Aufzeichnungsdauer
 - p4721, 890
- Trace Aufzeichnungstakt
 - p4720, 890
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 0
 - p4730, 892
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 1
 - p4731, 892
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 2
 - p4732, 892
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 3
 - p4733, 893
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 4
 - p4734, 893
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 5
 - p4735, 893
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 6
 - p4736, 893
- Trace Aufzuzeichnendes Signal 7
 - p4737, 893
- Trace Bitmaskentrigger Bitmaske
 - p4715, 889
- Trace Bitmaskentrigger Triggerbedingung
 - p4716, 889
- Trace Mittelung in Zeitbereich
 - p4724, 891
- Trace Physikalische Adresse Signal 0
 - p4780, 900
- Trace Physikalische Adresse Signal 1
 - p4781, 900
- Trace Physikalische Adresse Signal 2
 - p4782, 900
- Trace Physikalische Adresse Signal 3
 - p4783, 901
- Trace Physikalische Adresse Signal 4
 - p4784, 901
- Trace Physikalische Adresse Signal 5
 - p4785, 901
- Trace Physikalische Adresse Signal 6
 - p4786, 901
- Trace Physikalische Adresse Signal 7
 - p4787, 901
- Trace Physikalische Adresse Triggersignal
 - p4789, 902
- Trace Speicherbank Umschaltung
 - p4795, 903
- Trace Speicherplatz benötigt
 - r4708, 888
- Trace Speicherplatz benötigt für Messfunktionen
 - r4709, 888
- Trace Speicherplatz frei
 - r4799, 903
- Trace Status
 - r4705, 887
- Trace Steuerung
 - p4700, 887
- Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 1
 - p4713, 889
- Trace Toleranzbandtrigger Schwelle 2
 - p4714, 889
- Trace Triggerbedingung
 - p4710, 888
- Trace Triggerindex
 - r4719, 890
- Trace Triggerschwelle
 - p4712, 888
- Trace Triggersignal
 - p4711, 888
- Trace Triggerverzögerung
 - p4722, 890
- Trace Zeitscheibentakt
 - p4723, 891
- TRACE_COMPRESSOR_OUTPUT
 - MD 22800, 125
- TRACE_PATHNAME
 - MD 18391, 82
- TRACE_SAVE_OLD_FILE
 - MD 18392, 82
- TRACE_SCOPE_MASK
 - MD 22708, 124
- TRACE_SELECT
 - MD 11400, 53
- TRACE_STARTTRACE_EVENT
 - MD 22700, 124
- TRACE_STARTTRACE_STEP
 - MD 22702, 124
- TRACE_STOPTRACE_EVENT
 - MD 22704, 124
- TRACE_STOPTRACE_STEP
 - MD 22706, 124
- TRACE_VARIABLE_INDEX
 - MD 22712, 124
- TRACE_VARIABLE_NAME
 - MD 22710, 124
- TRACE_VDI_AX
 - MD 31600, 171
- TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT
 - MD 21520, 118
- TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
 - MD 21518, 118
- TRACLG_CTRLSPI_NR
 - MD 21524, 118
- TRACLG_CTRLSPI_VERT_OFFSET
 - MD 21502, 117

- TRACLG_G0_IS_SPECIAL
MD 21526, 118
- TRACLG_GRINDSPI_HOR_OFFSET
MD 21501, 117
- TRACLG_GRINDSPI_NR
MD 21522, 118
- TRACLG_GRINDSPI_VERT_OFFSET
MD 21500, 116
- TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_1
MD 21510, 117
- TRACLG_HOR_DIR_SUPPORTAX_2
MD 21514, 117
- TRACLG_SUPPORT_HOR_OFFSET
MD 21506, 117
- TRACLG_SUPPORT_LEAD_ANGLE
MD 21516, 118
- TRACLG_SUPPORT_VERT_OFFSET
MD 21504, 117
- TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_1
MD 21508, 117
- TRACLG_VERT_DIR_SUPPORTAX_2
MD 21512, 117
- TRACON_CHAIN_1
MD 24995, 142
- TRACON_CHAIN_2
MD 24996, 142
- TRACON_CHAIN_3
MD 24997, 142
- TRACON_CHAIN_4
MD 24998, 142
- TRACON_CHAIN_5
MD 25495, 153
- TRACON_CHAIN_6
MD 25496, 153
- TRACON_CHAIN_7
MD 25497, 154
- TRACON_CHAIN_8
MD 25498, 154
- TRACYL_BASE_TOOL_1
MD 24820, 140
- TRACYL_BASE_TOOL_2
MD 24870, 140
- TRACYL_DEFAULT_MODE_1
MD 24808, 139
- TRACYL_DEFAULT_MODE_2
MD 24858, 140
- TRACYL_ROT_AX_FRAME_1
MD 24805, 139
- TRACYL_ROT_AX_FRAME_2
MD 24855, 140
- TRACYL_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24800, 139
- TRACYL_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24850, 140
- TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
MD 24810, 139
- TRACYL_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
MD 24860, 140
- Trafo Bemessungsspannung primär
p5486, 937
- Trafo Filterüberwachung Zeiten
p3679, 792
- Trafo Hauptinduktivität
p5492, 938
- Trafo Hauptinduktivität identifiziert
r5491, 938
- Trafo Phasenverschiebung
p6420, 952
- Trafo Phasenverschiebung identifiziert
r6440, 953
- Trafo Streuinduktivität
p5490, 938
- Trafo Streuinduktivität identifiziert
r5489, 938
- Trafo Verstärkungsanpassung
p6421, 952
- Trafo Verstärkungsanpassung identifiziert
r6441, 953
- TRAFO_AXES_IN_1
MD 24110, 127
- TRAFO_AXES_IN_10
MD 24482, 132
- TRAFO_AXES_IN_11
MD 25102, 142
- TRAFO_AXES_IN_12
MD 25112, 143
- TRAFO_AXES_IN_13
MD 25122, 143
- TRAFO_AXES_IN_14
MD 25132, 144
- TRAFO_AXES_IN_15
MD 25142, 144
- TRAFO_AXES_IN_16
MD 25152, 145
- TRAFO_AXES_IN_17
MD 25162, 145
- TRAFO_AXES_IN_18
MD 25172, 146
- TRAFO_AXES_IN_19
MD 25182, 146
- TRAFO_AXES_IN_2
MD 24210, 128
- TRAFO_AXES_IN_20
MD 25192, 147

TRAFO_AXES_IN_3
MD 24310, 128

TRAFO_AXES_IN_4
MD 24410, 129

TRAFO_AXES_IN_5
MD 24432, 129

TRAFO_AXES_IN_6
MD 24442, 130

TRAFO_AXES_IN_7
MD 24452, 130

TRAFO_AXES_IN_8
MD 24462, 131

TRAFO_AXES_IN_9
MD 24472, 131

TRAFO_CHANGE_M_CODE
MD 22534, 122

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_1
MD 24120, 127

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_10
MD 24484, 132

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_11
MD 25104, 142

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_12
MD 25114, 143

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_13
MD 25124, 143

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_14
MD 25134, 144

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_15
MD 25144, 144

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_16
MD 25154, 145

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_17
MD 25164, 145

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_18
MD 25174, 146

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_19
MD 25184, 146

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_2
MD 24220, 128

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_20
MD 25194, 147

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_3
MD 24320, 128

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_4
MD 24420, 129

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_5
MD 24434, 129

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_6
MD 24444, 130

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_7
MD 24454, 130

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_8
MD 24464, 131

TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_9
MD 24474, 131

TRAFO_INCLUDES_TOOL_1
MD 24130, 127

TRAFO_INCLUDES_TOOL_10
MD 24486, 132

TRAFO_INCLUDES_TOOL_11
MD 25106, 143

TRAFO_INCLUDES_TOOL_12
MD 25116, 143

TRAFO_INCLUDES_TOOL_13
MD 25126, 144

TRAFO_INCLUDES_TOOL_14
MD 25136, 144

TRAFO_INCLUDES_TOOL_15
MD 25146, 145

TRAFO_INCLUDES_TOOL_16
MD 25156, 145

TRAFO_INCLUDES_TOOL_17
MD 25166, 146

TRAFO_INCLUDES_TOOL_18
MD 25176, 146

TRAFO_INCLUDES_TOOL_19
MD 25186, 147

TRAFO_INCLUDES_TOOL_2
MD 24230, 128

TRAFO_INCLUDES_TOOL_20
MD 25196, 147

TRAFO_INCLUDES_TOOL_3
MD 24330, 128

TRAFO_INCLUDES_TOOL_4
MD 24426, 129

TRAFO_INCLUDES_TOOL_5
MD 24436, 129

TRAFO_INCLUDES_TOOL_6
MD 24446, 130

TRAFO_INCLUDES_TOOL_7
MD 24456, 130

TRAFO_INCLUDES_TOOL_8
MD 24466, 131

TRAFO_INCLUDES_TOOL_9
MD 24476, 131

TRAFO_MODE_MASK
MD 20144, 98

TRAFO_RESET_NAME
MD 20142, 97

TRAFO_RESET_VALUE
MD 20140, 97

TRAFO_TYPE_1
MD 24100, 127

TRAFO_TYPE_10
MD 24480, 131

TRAFO_TYPE_11
MD 25100, 142

TRAFO_TYPE_12
MD 25110, 143

TRAFO_TYPE_13
MD 25120, 143

TRAFO_TYPE_14
MD 25130, 144

TRAFO_TYPE_15
MD 25140, 144

TRAFO_TYPE_16
MD 25150, 145

TRAFO_TYPE_17
MD 25160, 145

TRAFO_TYPE_18
MD 25170, 146

TRAFO_TYPE_19
MD 25180, 146

TRAFO_TYPE_2
MD 24200, 127

TRAFO_TYPE_20
MD 25190, 147

TRAFO_TYPE_3
MD 24300, 128

TRAFO_TYPE_4
MD 24400, 128

TRAFO_TYPE_5
MD 24430, 129

TRAFO_TYPE_6
MD 24440, 129

TRAFO_TYPE_7
MD 24450, 130

TRAFO_TYPE_8
MD 24460, 130

TRAFO_TYPE_9
MD 24470, 131

TRAFO_TYPE_MASK
MD 19410, 91

TRAFO5_AXIS1_1
MD 24570, 134

TRAFO5_AXIS1_2
MD 24670, 137

TRAFO5_AXIS1_3
MD 25270, 149

TRAFO5_AXIS1_4
MD 25370, 152

TRAFO5_AXIS2_1
MD 24572, 134

TRAFO5_AXIS2_2
MD 24672, 137

TRAFO5_AXIS2_3
MD 25272, 149

TRAFO5_AXIS2_4
MD 25372, 152

TRAFO5_AXIS3_1
MD 24573, 134

TRAFO5_AXIS3_2
MD 24673, 137

TRAFO5_AXIS3_3
MD 25273, 149

TRAFO5_AXIS3_4
MD 25373, 152

TRAFO5_BASE_ORIENT_1
MD 24574, 134

TRAFO5_BASE_ORIENT_2
MD 24674, 137

TRAFO5_BASE_ORIENT_3
MD 25274, 149

TRAFO5_BASE_ORIENT_4
MD 25374, 152

TRAFO5_BASE_TOOL_1
MD 24550, 133

TRAFO5_BASE_TOOL_2
MD 24650, 136

TRAFO5_BASE_TOOL_3
MD 25250, 148

TRAFO5_BASE_TOOL_4
MD 25350, 151

TRAFO5_JOINT_OFFSET_1
MD 24560, 133

TRAFO5_JOINT_OFFSET_2
MD 24660, 136

TRAFO5_JOINT_OFFSET_3
MD 25260, 148

TRAFO5_JOINT_OFFSET_4
MD 25360, 151

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_1
MD 24558, 133

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_2
MD 24658, 136

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_3
MD 25258, 148

TRAFO5_JOINT_OFFSET_PART_4
MD 25358, 151

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_1
MD 24530, 132

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_2
MD 24630, 135

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_3
MD 25230, 148

TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_4
MD 25330, 151

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_1
MD 24564, 133

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_2
MD 24664, 136

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_3
MD 25264, 149

TRAFO5_NUTATOR_AX_ANGLE_4
MD 25364, 152

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_1
MD 24566, 134

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_2
MD 24666, 137

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_3
MD 25266, 149

TRAFO5_NUTATOR_VIRT_ORIAX_4
MD 25366, 152

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_1
MD 24585, 135

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_2
MD 24685, 138

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_3
MD 25285, 150

TRAFO5_ORIAX_ASSIGN_TAB_4
MD 25385, 153

TRAFO5_PART_OFFSET_1
MD 24500, 132

TRAFO5_PART_OFFSET_2
MD 24600, 135

TRAFO5_PART_OFFSET_3
MD 25200, 147

TRAFO5_PART_OFFSET_4
MD 25300, 150

TRAFO5_POLE_LIMIT_1
MD 24540, 133

TRAFO5_POLE_LIMIT_2
MD 24640, 136

TRAFO5_POLE_LIMIT_3
MD 25240, 148

TRAFO5_POLE_LIMIT_4
MD 25340, 151

TRAFO5_POLE_TOL_1
MD 24542, 133

TRAFO5_POLE_TOL_2
MD 24642, 136

TRAFO5_POLE_TOL_3
MD 25242, 148

TRAFO5_POLE_TOL_4
MD 25342, 151

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24510, 132

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24610, 135

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_3
MD 25210, 147

TRAFO5_ROT_AX_OFFSET_4
MD 25310, 150

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_1
MD 24590, 135

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_2
MD 24690, 138

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_3
MD 25290, 150

TRAFO5_ROT_OFFSET_FROM_FR_4
MD 25390, 153

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
MD 24520, 132

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
MD 24620, 135

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_3
MD 25220, 148

TRAFO5_ROT_SIGN_IS_PLUS_4
MD 25320, 151

TRAFO5_TCARR_NO_1
MD 24582, 134

TRAFO5_TCARR_NO_2
MD 24682, 137

TRAFO5_TCARR_NO_3
MD 25282, 150

TRAFO5_TCARR_NO_4
MD 25382, 153

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24562, 133

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24662, 136

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_3
MD 25262, 149

TRAFO5_TOOL_ROT_AX_OFFSET_4
MD 25362, 152

TRAFO5_TOOL_VECTOR_1
MD 24580, 134

TRAFO5_TOOL_VECTOR_2
MD 24680, 137

TRAFO5_TOOL_VECTOR_3
MD 25280, 150

TRAFO5_TOOL_VECTOR_4
MD 25380, 153

TRAFO6_A4PAR
MD 62606, 267

TRAFO6_ACCCP
MD 62630, 270

TRAFO6_ACCORI
MD 62632, 270

TRAFO6_AXES_DIR
MD 62618, 269

TRAFO6_AXES_TYPE
MD 62601, 267

TRAFO6_AXIS_SEQ
MD 62620, 269

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_1
MD 24576, 134

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_2
MD 24676, 137

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_3
MD 25276, 149

TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_4
MD 25376, 152

TRAFO6_DHPAR4_5A
MD 62614, 268

TRAFO6_DHPAR4_5ALPHA
MD 62616, 268

TRAFO6_DHPAR4_5D
MD 62615, 268

TRAFO6_DIS_WRP
MD 62619, 269

TRAFO6_DYN_LIM_REDUCE
MD 62634, 270

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_1
MD 24561, 133

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_2
MD 24661, 136

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_3
MD 25261, 148

TRAFO6_JOINT_OFFSET_2_3_4
MD 25361, 151

TRAFO6_KINCLASS
MD 62600, 267

TRAFO6_MAIN_AXES
MD 62603, 267

TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB
MD 62607, 267

TRAFO6_MAMES
MD 62617, 269

TRAFO6_NUM_AXES
MD 62605, 267

TRAFO6_SPECIAL_KIN
MD 62602, 267

TRAFO6_SPIN_ON
MD 62621, 269

TRAFO6_SPIND_AXIS
MD 62622, 269

TRAFO6_SPINDLE_BETA
MD 62626, 270

TRAFO6_SPINDLE_RAD_G
MD 62623, 269

TRAFO6_SPINDLE_RAD_H
MD 62624, 269

TRAFO6_SPINDLE_SIGN
MD 62625, 269

TRAFO6_TFL_EXT_RPY
MD 62636, 271

TRAFO6_TFLWP_POS
MD 62610, 268

TRAFO6_TFLWP_RPY
MD 62611, 268

TRAFO6_TIRORO_POS
MD 62612, 268

TRAFO6_TIRORO_RPY
MD 62613, 268

TRAFO6_TOOL_DIR
MD 62637, 271

TRAFO6_TRP_SPIND_AXIS
MD 62627, 270

TRAFO6_TRP_SPIND_LEN
MD 62628, 270

TRAFO6_TX3P3_POS
MD 62608, 268

TRAFO6_TX3P3_RPY
MD 62609, 268

TRAFO6_VEL_FILTER_TIME
MD 62635, 270

TRAFO6_VELCP
MD 62629, 270

TRAFO6_VELORI
MD 62631, 270

TRAFO6_WRIST_AXES
MD 62604, 267

TRAFO7_EXT_AXIS1_1
MD 24595, 135

TRAFO7_EXT_AXIS1_2
MD 24695, 138

TRAFO7_EXT_AXIS1_3
MD 25295, 150

TRAFO7_EXT_AXIS1_4
MD 25395, 153

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24594, 135

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24694, 138

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_3
MD 25294, 150

TRAFO7_EXT_ROT_AX_OFFSET_4
MD 25394, 153

Träge Masse identifiziert
r1969, 622

Trägheitskraft Verhältnis Gesamt zu Motor
p0342, 355

Trägheitsmoment identifiziert
r1969, 622

Trägheitsmoment Verhältnis Gesamt zu Motor
p0342, 355
TRANSMIT_BASE_TOOL_1
MD 24920, 141
TRANSMIT_BASE_TOOL_2
MD 24970, 142
TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_1
MD 24911, 141
TRANSMIT_POLE_SIDE_FIX_2
MD 24961, 141
TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_1
MD 24905, 140
TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_2
MD 24955, 141
TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_1
MD 24900, 140
TRANSMIT_ROT_AX_OFFSET_2
MD 24950, 141
TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_1
MD 24910, 141
TRANSMIT_ROT_SIGN_IS_PLUS_2
MD 24960, 141
TU_DISPLAY_BASE
MD 51033, 229
TU_NAME
MD 10672, 41
TURN_CONT_BLANK_OFFSET
MD 55584, 259
TURN_CONT_INTER_RETRACTION
MD 55586, 259
TURN_CONT_INTERRUPT_TIME
MD 55585, 259
TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX1
MD 55587, 259
TURN_CONT_MIN_REST_MAT_AX2
MD 55588, 259
TURN_CONT_RELEASE_ANGLE
MD 55580, 258
TURN_CONT_RELEASE_DIST
MD 55581, 259
TURN_CONT_TOOL_BEND_RETR
MD 55595, 259
TURN_CONT_TRACE_ANGLE
MD 55582, 259
TURN_CONT_TURN_RETRACTION
MD 55596, 260
TURN_CONT_VARIABLE_DEPTH
MD 55583, 259
TURN_FIN_FEED_PERCENT
MD 55500, 257
TURN_FIXED_STOP_DIST
MD 55550, 258

TURN_FIXED_STOP_FEED
MD 55551, 258
TURN_FIXED_STOP_FORCE
MD 55552, 258
TURN_FIXED_STOP_RETRACTION
MD 55553, 258
TURN_GROOVE_DWELL_TIME
MD 55510, 257
TURN_PART_OFF_CTRL_DIST
MD 55540, 258
TURN_PART_OFF_CTRL_FEED
MD 55541, 258
TURN_PART_OFF_CTRL_FORCE
MD 55542, 258
TURN_PART_OFF_RETRACTION
MD 55543, 258
TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST
MD 55506, 257
TURN_ROUGH_O_RELEASE_DIST
MD 55505, 257

U

U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Filterzeitkonstante
p1339, 514
U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Maximalfrequenz
p1349, 515, 516
U/f-Betrieb Resonanzdämpfung Verstärkung
p1338, 513
U/f-Steuerung Aktivierung
p1317, 510
U/f-Steuerung FCC Startfrequenz
p1333, 512
U/f-Steuerung Hoch-/Rücklaufzeit
p1318, 510
U/f-Steuerung Kennlinie Frequenz
p1326, 512
U/f-Steuerung Kennlinie Spannung
p1327, 512
U/f-Steuerung Konfiguration
p1302, 509
U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 1
p1320, 511
U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 2
p1322, 511
U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 3
p1324, 511
U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Frequenz 4
p1326, 512
U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 1
p1321, 511

- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 2
p1323, 511
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 3
p1325, 511
- U/f-Steuerung Programmierbare Kennlinie Spannung 4
p1327, 512
- U/f-Steuerung Schlupfkompensation Startfrequenz
p1334, 513
- U/f-Steuerung Spannung bei Frequenz Null
p1319, 510
- Überspannungsschutz bei Synchronmotoren
p0643, 407
- Überwachungen Konfiguration
p2149, 665
- Umrichter Ventilschwellspannung
p1825, 607
- UNLOCK_EDIT_MODESWITCH
MD 10780, 44
- UPLOAD_MD_CHANGES_ONLY
MD 11210, 49
- USEKT_RESET_VALUE
MD 20123, 96
- USER_DATA_FLOAT
MD 14514, 69
- USER_DATA_HEX
MD 14512, 69
- USER_DATA_INT
MD 14510, 69
- USER_DATA_PLC_ALARM
MD 14516, 69
- USER_FRAME_POWERON_MASK
MD 24080, 127
- USER_MEM_BUFFERED
MD 19250, 90
- V**
- Variable Meldefunktion Abfallverzögerung
p3298, 763
- Variable Meldefunktion Abtastzeit
p3299, 763
- Variable Meldefunktion Anzugsverzögerung
p3297, 763
- Variable Meldefunktion Hysterese
p3296, 763
- Variable Meldefunktion Schwellwert
p3295, 762
- Variable Meldefunktion Signalquelle Adresse
p3292, 762
- Variable Meldefunktion Signalquelle Datentyp
p3293, 762
- Variable Meldefunktion Start
p3290, 761
- Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel
p1254, 501
- Vdc_max-Regler Automatische Erfassung EIN-Pegel (U/f)
p1294, 508
- Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle
p1249, 501
- Vdc_max-Regler Drehzahlschwelle (U/f)
p1289, 507
- Vdc_max-Regler Dynamikfaktor
p1243, 500
- Vdc_max-Regler Dynamikfaktor (U/f)
p1283, 506
- Vdc_max-Regler Einschaltpegel
r1242, 499
- Vdc_max-Regler Einschaltpegel (U/f)
r1282, 506
- Vdc_max-Regler Rückkopplungsfaktor Hochlaufgeber (U/f)
p1288, 507
- Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle
p1257, 502
- Vdc_min-Regler Drehzahlschwelle (U/f)
p1297, 508
- Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung)
p1247, 500
- Vdc_min-Regler Dynamikfaktor (kinetische Pufferung) (U/f)
p1287, 506
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung)
p1245, 500
- r1246, 500
- Vdc_min-Regler Einschaltpegel (kinetische Pufferung) (U/f)
p1285, 506
- r1286, 506
- Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung)
p1256, 502
- Vdc_min-Regler Reaktion (kinetische Pufferung) (U/f)
p1296, 508
- Vdc_min-Regler Zeitschwelle
p1255, 502
- Vdc_min-Regler Zeitschwelle (U/f)
p1295, 508
- Vdc-min-Regler Ausgangsbegrenzung (U/f)
p1293, 507
- Vdc-Regler Integralanteil
r3554, 778

- Vdc-Regler Nachstellzeit
p1251, 501
p3562, 779
- Vdc-Regler Nachstellzeit (U/f)
p1291, 507
- Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration
p1240, 499
- Vdc-Regler oder Vdc-Überwachung Konfiguration (U/f)
p1280, 505
- Vdc-Regler Proportionalverstärkung
p1250, 501
p3560, 779
- Vdc-Regler Proportionalverstärkung (U/f)
p1290, 507
- Vdc-Regler Vorhaltezeit
p1252, 501
- Vdc-Regler Vorhaltezeit (U/f)
p1292, 507
- VDI_FUNCTION_MASK
MD 17900, 71
- VDI_UPDATE_IN_ONE_IPO_CYCLE
MD 18000, 71
- VELO_FFW_WEIGHT
MD 32610, 178
- VERSION_INFO
MD 18040, 71
- Verstärkung Resonanzdämpfung bei geberloser
Regelung
p1740, 593
- Verstärkungsfaktor Erregermindeststrom Regelung
p1643, 582
- Voltage Sensing Module 2 aktiv/inaktiv
r0156, 322
- Voltage Sensing Module 2 aktivieren/deaktivieren
p0155, 321
- Voltage Sensing Module 2 EPROM-Daten Version
r0157, 322
- Voltage Sensing Module 2 Erkennung über LED
p0154, 321
- Voltage Sensing Module 2 Firmware-Version
r0158, 323
- Voltage Sensing Module 2 Komponentennummer
p0151, 320
- Voltage Sensing Module aktiv/inaktiv
r0146, 319
r0156, 322
- Voltage Sensing Module aktivieren/deaktivieren
p0145, 318
p0155, 322
- Voltage Sensing Module EPROM-Daten Version
r0147, 319
r0157, 323
- Voltage Sensing Module Erkennung über LED
p0144, 318
- Voltage Sensing Module Firmware-Version
r0148, 320
r0158, 323
- Voltage Sensing Module Komponentennummer
p0151, 321
- VSM 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung
p3670, 790
- VSM Datensätze Anzahl
p0140, 317
p0150, 320
- VSM Eigenschaften
r0194, 326
- VSM Eingang Netzspannung Spannungsteiler
p3660, 786, 787
- VSM Komponentennummer
p0141, 318
- VSM Netzfilter Kapazität Warnschwelle
p3676, 791
- VSM Netzfilter Übertemperatur Abschaltschwelle
p3668, 789
- VSM Netzfilter Übertemperatur Hysterese
p3669, 789
- VSM Netzfilter Übertemperatur Warnschwelle
p3667, 789
- VSM Temperatúrauswertung Sensortyp
p3665, 788
- VSM2 10-V-Eingang Stromwandlerverstärkung
p5470, 935
- VSM2 Datensätze Anzahl
p0150, 320
- VSM2 Eingang Netzspannung Spannungsteiler
p5460, 933
- VSM2 Temperatúrauswertung Sensortyp
p5465, 934
- VSM2 Übertemperatur Abschaltschwelle
p5468, 934
- VSM2 Übertemperatur Hysterese
p5469, 935
- VSM2 Übertemperatur Warnschwelle
p5467, 934

W

- WAB_CLEARANCE_TOLERANCE
MD 20204, 100
- WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
MD 20202, 100
- WAIT_ENC_VALID
MD 34800, 183

- WALIM_GEOAX_CHANGE_MODE
 MD 10604, 38
 Warncode
 r2122, 661
 Warnnummer
 r2110, 658
 Warnungen Zähler
 p2111, 658
 Warnwert
 r2124, 661
 Warnwert für Float-Werte
 r2134, 663
 Warnzeit behoben in Millisekunden
 r2125, 661
 Warnzeit behoben in Tagen
 r2146, 665
 Warnzeit gekommen in Millisekunden
 r2123, 661
 Warnzeit gekommen in Tagen
 r2145, 665
 WEAR_SIGN
 MD 42930, 220
 WEAR_SIGN_CUTPOS
 MD 42920, 220
 WEAR_TRANSFORM
 MD 42935, 220
 WEIGHTING_FACTOR_FOR_SCALE
 MD 22910, 125
 Wicklungs-Maximaldrehzahl
 p0324, 350, 351
 Wicklungs-Maximalgeschwindigkeit
 p0324, 351
 Wiedereinschaltautomatik Anlaufversuche
 p1211, 492
 Wiedereinschaltautomatik Modus
 p1210, 491, 492
 Wiedereinschaltautomatik Überwachungszeit
 p1213, 493
 Wiedereinschaltautomatik Wartezeit Anlaufversuch
 p1212, 492
 Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 1
 p0398, 366
 Winkel Magn Entkopplung (Kreuzsättigung) Koeff 3
 p0399, 366
 Winkeldifferenz Symmetrierung Istwinkel
 p1358, 516
 Wirkstromistwert geglättet
 r0030, 285
 Wirkungsgradoptimierung
 p1580, 571
 WORKAREA_CHECK_TYPE
 MD 30800, 169
 WORKAREA_LIMIT_MINUS
 MD 43430, 224
 WORKAREA_LIMIT_PLUS
 MD 43420, 224
 WORKAREA_MINUS_ENABLE
 MD 43410, 224
 WORKAREA_PLUS_ENABLE
 MD 43400, 224
 WORKAREA_WITH_TOOL_RADIUS
 MD 21020, 110
 WPD_INI_MODE
 MD 11280, 50
 WRITE_FRAMES_FINE_LIMIT
 MD 51035, 229
- X**
- X_AXIS_IN_OLD_X_Z_PLANE
 MD 21110, 112
 XIST1_ERW Reset Modus
 p4652, 878
- Z**
- Zentraler Messtaster Auswerteverfahren
 p0684, 410
 Zentraler Messtaster Eingangsklemme
 p0680, 409
 Zentraler Messtaster Steuerwort Anzeige
 r0685, 410
 ZERO_CHAIN_ELEM_NAME
 MD 20147, 98
 ZERO_CHAIN_NAME
 MD 20146, 98
 ZSW-Bit Impulse freigegeben
 r0924, 446
 Zurücksetzen BICO-Verschaltungen zu anderen
 Antrieben
 p9493, 1053
 Zusatzdrehmoment 2 Skalierung
 p1514, 552
 Zusatzdrehmoment gesamt
 r1515, 552
 Zusatzflusssollwert
 p1572, 570
 Zusatzkraft gesamt
 r1515, 552
 Zusätzliche Komponenten in Solltopologie übernehmen
 p9910, 1110
 Zustands-/Konfigurationsänderungen global
 r7867, 983

Zustandsänderungen Antriebsobjekt
r7872, 985

Zustandsänderungen Antriebsobjekt Verweis
r7869, 984

Zustandswort Ablaufsteuerung
r4899, 908

Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Glättung
p3523, 776

Zwischenkreis Vorsteuerung Leistung Skalierung
p3521, 776

Zwischenkreiskapazität gesamt
p3422, 768

Zwischenkreisspannung Istwert für Aussteuergrad-
Berechnung
r1807, 604

Zwischenkreisspannung Istwert für U_max-Berechnung
r1808, 604

Zwischenkreisspannung maximal stationär
p0280, 339

Zwischenkreisspannung Offset Warnschwelle
p0279, 339

Zwischenkreisspannung Schwelle oben
p1244, 500

Zwischenkreisspannung Schwelle unten
p1248, 500

Zwischenkreisspannung Sollwert
p3510, 774

Zwischenkreisspannung Überspannungsschwelle
r0297, 343

Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle
r0296, 342, 343

Zwischenkreisspannung Unterspannungsschwelle
Reduzierung
p0278, 339