

Option für TA-BL/P Serie

DeviceNet & CANopen

Inbetriebnahme- und Einstellanleitung

*Dieses Produkt ist eingestellt und das Dokument wird nicht mehr gepflegt.
This product is discontinued and the document is no longer serviced.*

DeviceNet & CANopen

INHALTSVERZEICHNIS

1 Beschreibung DeviceNet und CANopen	3
1.1 Einstellung Baudrate	3
1.2 Spezifikationen Steckeranschluß DeviceNet für 5-poliger Stecker	4
1.3 Spezifikationen Steckeranschluß CANopen für D-Sub Stecker 9-polig	4
1.4 Einstellung Geräteadresse	4
1.5 Terminierung	4
1.6 Statusanzeige	5
2 Kommunikation DeviceNet	5
3 CANopen Parameterübertragung	7
4 Parametertabellen	8
4.1 Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.	8
4.2 Sortiert nach DeviceNet-Parameter-Nr.	13
4.3 Sortiert nach Code/Attribut bzw. CANopen Object Index	18

*Dieses Produkt ist eingestellt und das Dokument wird nicht mehr gepflegt.
This product is discontinued and the document is no longer serviced.*

1 Beschreibung DeviceNet und CANopen

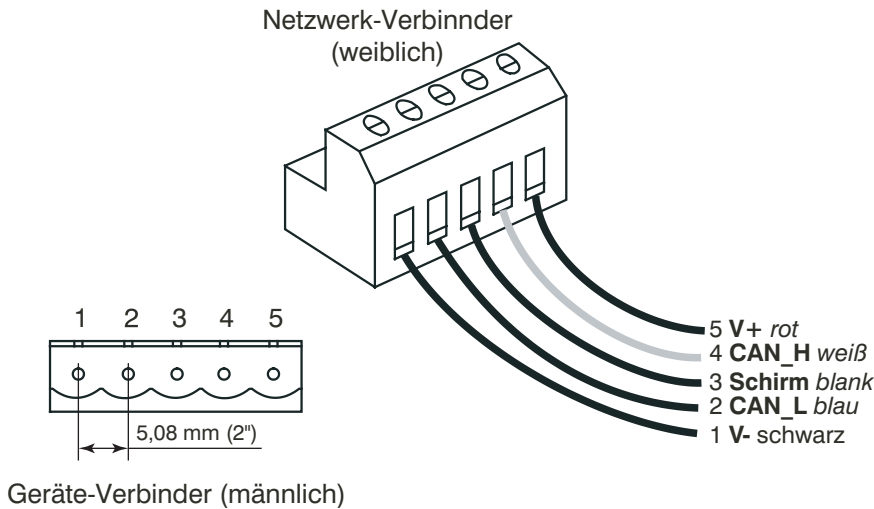
1.1 Einstellung Baudrate

Die Einstellung der Baudrate erfolgt über den DIP-Schalter auf der DeviceNet / CANopen Platine. Für die 3 möglichen Baudraten für DeviceNet, und 9 möglichen Baudraten für CANopen sind die folgenden Schalterstellungen vorgesehen:

				DeviceNet Baudrate	CanOpen Baudrate	Bemerkung
DIP 1	DIP 2					
OFF	OFF			125 kBit/s		
ON	OFF			250 kBit/s		
OFF	ON			500 kBit/s		
DIP 3 bis DIP 6				nicht verwendet		muss OFF sein
DIP 1	DIP 2	DIP 3	DIP 4			
ON	OFF	OFF	OFF		10 kBit/s	
OFF	ON	OFF	OFF		20 kBit/s	Default
ON	ON	OFF	OFF		50 kBit/s	
OFF	OFF	ON	OFF		100 kBit/s	
ON	OFF	ON	OFF		125 kBit/s	
OFF	ON	ON	OFF		250 kBit/s	
ON	ON	ON	OFF		500 kBit/s	
OFF	OFF	OFF	ON		800 kBit/s	
ON	OFF	OFF	ON		1 MBit/s	
DIP 5 bis DIP 6				nicht verwendet		muss OFF sein
DIP 7						
ON				Aktiv	-	
OFF				-	Aktiv	
DIP 8						
ON				Program lade modus (Firmware programm)		
OFF				Betriebsmodus		

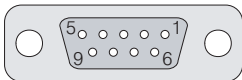
DeviceNet & CANopen

1.2 Spezifikationen Steckeranschluß DeviceNet für 5-poliger Stecker

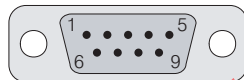


1.3 Spezifikationen Steckeranschluß CANopen für D-Sub Stecker 9-polig

Netzwerk-Verbinder
D-Sub 9-polig (weiblich)



Geräte-Verbinder
D-Sub 9-polig (männlich)



Gerätestecker Belegung:

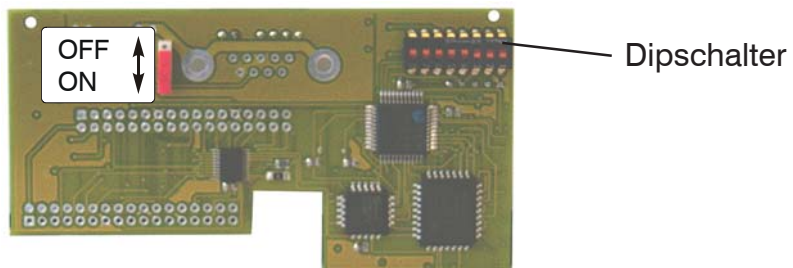
- | | |
|------------------|------------------|
| 1 = Nicht belegt | 6 = CAN GND |
| 2 = CAN Low | 7 = CAN High |
| 3 = CAN GND | 8 = Nicht belegt |
| 4 = Nicht belegt | 9 = Nicht belegt |
| 5 = Nicht belegt | Gehäuse = Erde |

1.4 Einstellung Geräteadresse

Die Einstellung der Geräteadresse erfolgt über Bedieneinheit PG3000 oder über Drive-Administrator-Software mittels Parameter 4/05.

1.5 Terminierung

Zur Terminierung des CAN-Knotens kann ein Abschlußwiderstand von 121 Ohm über den roten Schalter zugeschaltet werden. In der unten dargestellten Schalterstellung wird der Abschlußwiderstand zugeschaltet (siehe Bild).



1.6 Statusanzeige

Der Status der Anschaltung wird über eine Bi-Color LED signalisiert. Nach dem Einschalten wird zunächst ein LED-Test durchgeführt, bei dem die LED zunächst grün und dann rot aufleuchtet. Im normalen Betrieb kann die LED die folgenden Zustände annehmen:

LED	DeviceNet
Grün	Betriebsbereit, Verbindung ist vorhanden
Grün blinkend	Betriebsbereit, Verbindung ist nicht vorhanden
Rot blinkend	Übertragungsfehler
Rot	Gerätefehler

LED	CANopen
Grünes Blinken, langsam	Pre-Operational
Grünes Blinken, schnell	Stopped
Grünes Dauerlicht	Operational
Grün-Rotes Blinken	Bus-Warning / Bus-Off

2 Kommunikation DeviceNet

Die Kommunikation mit dem Gerät erfolgt über Explicit-Service bzw. über den Poll-Service. Die Parameter des Regelgerätes sind als herstellerspezifisches Objekt implementiert. Das Objekt hat die ID 100, Instanz 1. Die Attribute des Objektes sind in der gleichen Weise numeriert wie bei der Profibus-Anschaltung.

Nach dem Einschalten „Power ON“ vom TA-BL/P DeviceNet Controller (Zusatzkarte für die TA-BL/P Serie) werden die Adressen, die in dem TAE Paramteren 3/56, 3/58, 3/60 und 3/62 festgelegt sind, in dem „produce message“ übernommen. Die Adressen, die in dem TAE Paramteren 3/57, 3/59, 3/61 und 3/63 festgelegt sind, werden in dem „consume message“ übernommen.

In den Poll-Service können je Richtung (Master / Slave) vier Werte gemappt werden. Die Einstellung des Mappings erfolgt über das entsprechende Connection-Objekt.

DeviceNet & CANopen

In dem polling Kommunikation methode ist es möglich 8 Byte zu senden und empfangen. 8 Byte Produce-Message und 8Byte Consume-Message. Es gibt zwei mögliche Wege das polling Paket zu definieren.

1. Der erste und einfache Weg ist durch die Drive Administrator oder das KeyPad der Firma TAE

Bemerkung: Nach der Einstellung sollen die Parameter durch 1/19 gespeichert werden
Code= Attribute von TAE-Parameter (s. Inbetriebnahme- und Einstellanleitung)

Beispiel:

1. Produce-Message, Status (Vom TAE Controller zum DeviceNet)

Attribut	TAE Parameter Nr.
-Code 82: Motor Drehzahl	3/56
-Code 84: Strom	3/58
-Code 88: Status 1	3/60
-Code 83: Status 2	3/62

2. Consume-Message, Command (Vom DeviceNet zu TAE Controller)

Attribut	TAE Parameter Nr.
-Code 86: Command	3/57
-Code 68: Schleich Drehzahl	3/59
-Code 56: Beschleunigungszeit A	3/61
-Code 58: Verzögerungszeit A	3/63

Nach dem Einschalten des Gerätes werden die oben genannte Parameter als standard in dem DeviceNet controller geladen.

2. Der zweite Weg ist durch DeviceNet -Bus Konfigurator. Um die Attribute durch diese Methode zu ändern, soll man das Hersteller spezifisches Objekt (manufacturer specific Object 101, Instance 1 mit der folgenden Attribute) anwenden.

Attribute 1: für Produce-Message, Wert 1
Attribute 2: für Produce-Message, Wert 2
Attribute 3: für Produce-Message, Wert 3
Attribute 4: für Produce-Message, Wert 4

Attribute 5: für Consume-Message, Wert 1
Attribute 6: für Consume-Message, Wert 2
Attribute 7: für Consume-Message, Wert 3
Attribute 8: für Consume-Message, Wert 4

Bemerkung: Attribute 1 bis 8 sind nicht die Attribute von den TAE-Parametern

Beispiel:

(Class Code) Object 101 -> Instance Number 1 -> Attribute Number 6 -> Value 2 = Code 87,
(Class Code) Object 101 -> Instance Number 1 -> Attribute Number 7 -> Value 3 = Code 130
(Class Code) Object 101 -> Instance Number 1 -> Attribute Number 8 -> Value 4 = Code 216

Dann hat die Consume-Message in dem Polling-paket die folgende Parameter

-Code 86: Command,
-Code 87: Pos-Command1,
-Code 130: Verhältnissfaktor
-Code 216: Drehmomentgrenze programmierbar

Bemerkung: Code= Attribute von TAE-Parameter (siehe Inbetriebnahme- und Einstellanleitung)

3 CANopen Parameterübertragung

Die Parameterübertragung erfolgt nach CANopen-Standards:

1. Explicitübertragung
2. Mapping mittels CANopen-Konfigurator (Master)
3. Default-Mapping

Wobei die Defaultparameter (wie in Tabelle dargestellt) im Antrieb frei parametrierbar sind !

	Receive		Transmit	
	PDO1	PDO2	PDO1	PDO2
Parameter	3/57	3/55	3/56	3/64
	3/59	3/67	3/58	3/66
	3/61	3/69	3/60	3/68
	3/63	3/71	3/62	3/70

In diesen Parameter werden die Adressnummern (Attribute laut anhängender Parameterliste) der zu mappenden Parameter eingetragen. Diese werden anschließend mit Parameter 1/19 (s.1) eintragen und bestätigen) gesichert.

*Dieses Produkt ist eingestellt und das Dokument wird nicht mehr gepflegt.
This product is discontinued and the document is no longer serviced.*

DeviceNet & CANopen

4 Parametertabellen

4.1 Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
82	WORD	2082	123	0/01	Speed	Motordrehzahl	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
84	WORD	2084	124	0/02	Curr	Strom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	0 - 30000	0	300
79	WORD	2079	125	0/03	LSpd	Produktgeschwindigkeit	0 - 30000	0	300
95	WORD	2095	126	0/04	LSpd1	Produktgeschwindigkeit 30000 $\hat{=}$ 3000.0	0 - 30000	0	300
96	WORD	2096	127	0/05	LSpd2	Produktgeschwindigkeit 30000 $\hat{=}$ 300.00	0 - 30000	0	300
24	WORD	2024	128	0/06	PosLo	Position (low)	0 - 65535	0	300
25	WORD	2025	129	0/07	PosHi	Position (high) x65536	0 - 65535	0	300
27	WORD	2027	130	0/08	Lead	Leitdrehzahl	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
37	WORD	2037	131	0/09	SW	Software Version	0 - 64000	0	300
40	WORD	2040	132	0/10	BusV	(BUSS) Zwischenkreisspannung	0 - 9999	0 V	300
32	WORD	2032	147	0/11	ARVSP	Aktueller Drehzahl Sollwert	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
64	WORD	2064	31	1/02	MAXS	Maximale Drehzahl	100 - 6000	1000 min ⁻¹	300
66	WORD	2066	33	1/03	MINS	Minimale Drehzahl	0 - 6000	0 min ⁻¹	300
2	WORD	2002	1	1/04	PRST1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 64000	0	300
3	WORD	2003	2	1/05	PRST2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 64000	0	300
4	WORD	2004	3	1/06	PRST3	Festdrehzahl 3 / Drehzahlverhältnis 3	0 - 64000	0	300
60	WORD	2060	27	1/07	IL1Q	Maximaler Strom bei mot. Betrieb1Q (zB. 100 $\hat{=}$ 10.0A)	1 - I _{max} ¹⁾	I _{max} ¹⁾	300
74	BIT	0	39	1/08	4Qen	Generatorischer Betrieb, Freigabe	0 or 1	0	300
62	WORD	2062	29	1/09	IL4Q	Stromgrenze, Generatorbetrieb (zB. 100 $\hat{=}$ 10.0A)	1 - I _{max} ¹⁾	I _{max} ¹⁾	300
48	WORD	2048	16	1/10	RAMP	Drehzahlrampentyp	0 - 2	1	315
56	WORD	2056	23	1/11	ACCEL	Beschleunigungszeit A (Hochlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	100	300
58	WORD	2058	25	1/12	DECEL	Verzögerungszeit A (Runterlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	100	300
74	BIT	5	39	1/13	LeaDe	Geführte Verzögerung bei Reglersperre	0 or 1	1	300
74	BIT	4	39	1/14	BraDe	0,5s Haltemoment bei n < 10 min ⁻¹	0 or 1	0	300
74	BIT	6	39	1/15	DelOf	Reglersperre bei Sollwert=0 & n=0	0 or 1	0	300
50	WORD	2050	17	1/16	P_AMP	Drehzahlregler P- Verstärkung	0 - 100	3%	300
52	WORD	2052	19	1/17	I_AMP	Drehzahlregler, Integral-Anteil	0 - 100	2%	300
47	WORD	2047	15	1/18	YI0P	Wirkungsbereich I-Anteils beim n-Regler	1 - 255	255 min ⁻¹	300
76	BIT	1	41	1/19	Save	Parameter in EEPROM speichern	0 or 1	0	300
76	BIT	2	41	2/02	Stdrd	Standardparameter lesen	0 or 1	0	300
166	WORD	2166	86	2/03	RATSP	Motor-Nenn Drehzahl (Bei BL-N-Motoren die kleinere Drehzahl angeben)	0 - 6000	0 min ⁻¹	300
164	WORD	2164	84	2/04	POLES	Motor-Polzahl	2 - 32	0	300
72	WORD	2072	38	2/05	PPR	Impulszahl des Motordrehzahlgebers x4	1 - 9999	0	300
160	WORD	2160	80	2/06	MRACU	Motor-Nennstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
161	WORD	2161	81	2/07	MPECU	Motor-Spitzenstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
67	WORD	2067	34	2/08	OCTIM	Überstromzeit (bei n $\hat{=}$ 300 min ⁻¹)	0 - 200	80 s	300
120	WORD	2120	55	2/09	SETAB	Auswahl Drehzahlrampe A oder B	0 - 15	0	300
10	WORD	2010	8	2/10	ACC_B	Beschleunigungszeit B (Hochlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	300
11	WORD	2011	9	2/11	DEC_B	Verzögerungszeit B (Runterlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	300
74	BIT	E	39	2/12	PhAdv	Phase advance aktivieren	0 or 1	0	300
165	WORD	2165	85	2/13	PHADR	Phase advance bei Nenn Drehzahl	0 - 99	30%	300
167	WORD	2167	87	2/14	PHADM	Phase advance bei Maximal Drehzahl	0 - 99	50%	300
135	WORD	2135	68	2/15	INCR	Drehzahl- / Multiplikatoranhebung	0 - 9999	0	300
136	WORD	2136	69	2/16	DECR	Drehzahl- / Multiplikatorabsenkung	0 - 9999	0	300
12	WORD	2012	10	2/17	FINE	Drehzahlfeinabstimmung (0,25min ⁻¹ Schritte)	0 - 3	0	300
59	WORD	2059	26	2/18	SWTR	Drehzahlmeldung	10 - 9999	100 min ⁻¹	300
61	WORD	2061	28	2/19	IL20	Meldeverzögerung, Stromgrenze erreicht	0 - 9999	1	300
74	BIT	7	39	2/20	CodO	Feste Konfiguration der Digitalausgänge	0 or 1	0	300
74	BIT	2	39	2/21	DirAn	Drehrichtungsumkehr bei negativer Sollwert	0 or 1	0	300
74	BIT	A	39	2/22	4mA	Analoginput 1: 0-20mA / 4-20mA	0 or 1	0	300
54	WORD	2054	21	2/23	CLT1	Drehmomentgrenze, Zeitkonstante 30000 $\hat{=}$ 300.00s	1 - 30000	1	321
63	WORD	2063	30	2/24	UVTIM	Unterspannungsabschaltung, Verzögerung 30000 $\hat{=}$ 3000.0s	0 - 30000	1	325
69	WORD	2069	36	2/25	OV_4Q	Maximale Zwischenkreisspannung bei 4Q	100 - 1000	900V	325
216	WORD	2216	112	2/26	PTQL	Drehmomentgrenze Programierbar 1000 $\hat{=}$ 100.0%	0 - 1000	1000	412
219	WORD	2219	114	2/27	MPTUL	Motorpoti Verhältnisfaktor Begrenzung im Slavemodus (Auf)	0 - 100	0%	414
220	WORD	2220	115	2/28	MPTDL	Motorpoti Verhältnisfaktor Begrenzung im Slavemodus (Ab)	0 - 100	0%	414
224	WORD	2224	119	2/29	DEC_C	Verzögerung Rampe C 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	417
6	WORD	2006	4	2/30	PHMAX	Maximale Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
7	WORD	2007	5	2/31	PLMAX	Maximale Sollposition x1	0 - 65535	0	417
8	WORD	2008	6	2/32	PHIGH	Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
9	WORD	2009	7	2/33	PLOW	Sollposition x1	0 - 65535	0	417
221	WORD	2221	116	2/34	MPOSP	Maximale Drehzahl der Positionierung	0 - 6000	100 min ⁻¹	417

Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
222	WORD	2222	117	2/35	WINPO	Positionsfenster (Geberimpulse x4)	1 - 255	30	417
223	WORD	2223	118	2/36	KPP P	Proportionale Verstärkungsfaktor für Positionierung	0 - 255	75	417
225	WORD	2225	120	2/37	ADJBC	Bremskurve justieren 1000 \pm 100,0s	1 - 1000	10	417
183	WORD	2183	100	3/02	SRES	Reset-Störung	0 - 13	2	300
170	WORD	2170	89	3/03	SRUN	Reglerfreigabe	0 - 13	3	300
174	WORD	2174	92	3/04	SPRS1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 13	4	300
171	WORD	2171	90	3/05	SDIR	Drehrichtungsumkehr (Masterbetrieb)	0 - 13	5	300
172	WORD	2172	91	3/06	SHOLD	Schnellhalt	0 - 13	6	300
175	WORD	2175	93	3/07	SPRS2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 13	7	300
178	WORD	2178	96	3/08	SMOT	Motorpotentiometer EIN / AUS	0 - 13	8	300
176	WORD	2176	94	3/09	SUP	Motorpotentiometer aufwärts	0 - 13	9	300
177	WORD	2177	95	3/10	SDOWN	Motorpotentiometer abwärts	0 - 13	10	300
180	WORD	2180	97	3/11	SINC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnis anhebung	0 - 13	11	300
181	WORD	2181	98	3/12	SDEC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnis absenkung	0 - 13	12	300
182	WORD	2182	99	3/13	SSLAV	Master- / Slave	0 - 13	13	300
184	WORD	2184	101	3/14	SSPER	Drehzahlwertfehler unterdrücken	0 - 13	0	300
185	WORD	2185	102	3/15	SSYNC	Winkelsynchron / Drehzahlsynchron	0 - 13	1	300
189	WORD	2189	106	3/16	SANG	Winkelkorrektur	0 - 13	0	300
186	WORD	2186	103	3/17	SICW	Endschalter in Uhrzeigersinn (cw)	0 - 13	0	300
187	WORD	2187	104	3/18	SICCW	Endschalter gegen Uhrzeigersinn (ccw)	0 - 13	0	300
188	WORD	2188	105	3/19	SSETB	Anwahl Rampe A oder B	0 - 13	0	300
190	WORD	2190	107	3/20	SLDIR	Drehrichtungswechsel bei Folgeantrieben	0 - 13	0	300
191	WORD	2191	108	3/21	STQL	Externe Drehmomentgrenze	0 - 13	0	333
192	WORD	2192	109	3/22	SSER	Externer Fehlerabschaltung	0 - 13	0	333
193	WORD	2193	110	3/23	SSDC	Reglerendstufe Inaktiv	0 - 13	0	300
194	WORD	2194	111	3/24	STLAP	M-limit Analog / Programmierbar	0 - 13	0	300
108	BIT 2		122	3/25	IPL2	Eingangslgik KL. 2	0 or 1	1	300
108	BIT 3		122	3/26	IPL3	Eingangslgik KL. 3	0 or 1	1	300
108	BIT 4		122	3/27	IPL4	Eingangslgik KL. 4	0 or 1	1	300
108	BIT 5		122	3/28	IPL5	Eingangslgik KL. 5	0 or 1	1	300
108	BIT 6		122	3/29	IPL6	Eingangslgik KL. 6	0 or 1	1	300
108	BIT 7		122	3/30	IPL7	Eingangslgik KL. 7	0 or 1	1	300
108	BIT 8		122	3/31	IPL8	Eingangslgik KL. 8	0 or 1	1	300
108	BIT 9		122	3/32	IPL9	Eingangslgik KL. 9	0 or 1	1	300
108	BIT A		122	3/33	IPL10	Eingangslgik KL. 10	0 or 1	1	300
108	BIT B		122	3/34	IPL11	Eingangslgik KL. 11	0 or 1	1	300
108	BIT C		122	3/35	IPL12	Eingangslgik KL. 12	0 or 1	1	300
108	BIT D		122	3/36	IPL13	Eingangslgik KL. 13	0 or 1	1	300
100	WORD	2100	50	3/37	SD48	Funktion Relais Klemme 48	0 - 13	4	300
102	WORD	2102	52	3/38	SD47	Funktion Relais Klemme 47	0 - 13	1	300
103	WORD	2103	53	3/39	SOK45	Funktion Digitalausgang Klemme 45	0 - 13	7	300
105	WORD	2105	54	3/40	SOK44	Funktion Digitalausgang Klemme 44	0 - 13	2	300
101	WORD	2101	51	3/41	SOK43	Funktion Digitalausgang Klemme 43	0 - 13	6	300
107	BIT 2		121	3/42	PD48	Ausgangslgik Kl.48	0 or 1	1	300
107	BIT 4		121	3/43	PD47	Ausgangslgik Kl.47	0 or 1	1	300
107	BIT 5		121	3/44	POK45	Ausgangslgik Kl.45	0 or 1	1	300
107	BIT 6		121	3/45	POK44	Ausgangslgik Kl.44	0 or 1	0	300
107	BIT 3		121	3/46	POK43	Ausgangslgik Kl.43	0 or 1	1	300
121	WORD	2121	56	3/47	AOSEL	Funktion Analogausgang	0 - 15	1	300
122	WORD	2122	57	3/48	RSEL1	Drehzahlsollwert mit Rampe	0 - 15	1	300
123	WORD	2123	58	3/49	RSEL2	Drehzahlsollwert ohne Rampe	0 - 15	0	300
124	WORD	2124	59	3/50	RSEL3	Sollwert, Drehmoment limit	0 - 15	0	300
125	WORD	2125	60	3/51	RSEL4	Quelle max. Positionier-Drehzahl	0 - 15	0	300
126	WORD	2126	61	3/52	RSEL5	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
127	WORD	2127	62	3/53	RSEL6	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
74	BIT 3		39	3/54	TRQEN	Betrieb Drehmoment-Reglung	0 or 1	0	402
74	BIT B		39	3/55	KLXEN	Motorklixon Aktiv	0 or 1	0	402
200	BYTE 1	2200	-	3/56	PP0R	Profibus Parameter 0 lesen	0 - 255	0	402
201	BYTE 2	2201	-	3/57	PP0W	Profibus Parameter 0 schreiben	0 - 255	0	402
202	BYTE 1	2202	-	3/58	PP1R	Profibus Parameter 1 lesen	0 - 255	0	402
203	BYTE 2	2203	-	3/59	PP1W	Profibus Parameter 1 schreiben	0 - 255	0	402
204	BYTE 1	2204	-	3/60	PP2R	Profibus Parameter 2 lesen	0 - 255	0	402

DeviceNet & CANopen

Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
205	BYTE 2	2205	-	3/61	PP2W	Profibus Parameter 2 schreiben	0 - 255	0	402
206	BYTE 1	2206	-	3/62	PP3R	Profibus Parameter 3 lesen	0 - 255	0	402
207	BYTE 2	2207	-	3/63	PP3W	Profibus Parameter 3 schreiben	0 - 255	0	402
208	BYTE 1	2208	-	3/64	PP4R	Profibus Parameter 4 lesen	0 - 255	0	402
209	BYTE 2	2209	-	3/65	PP4W	Profibus Parameter 4 schreiben	0 - 255	0	402
210	BYTE 1	2210	-	3/66	PP5R	Profibus Parameter 5 lesen	0 - 255	0	402
211	BYTE 2	2211	-	3/67	PP5W	Profibus Parameter 5 schreiben	0 - 255	0	402
212	BYTE 1	2212	-	3/68	PP6R	Profibus Parameter 6 lesen	0 - 255	0	402
213	BYTE 2	2213	-	3/69	PP6W	Profibus Parameter 6 schreiben	0 - 255	0	402
214	BYTE 1	2214	-	3/70	PP7R	Profibus Parameter 7 lesen	0 - 255	0	402
215	BYTE 2	2215	-	3/71	PP7W	Profibus Parameter 7 schreiben	0 - 255	0	402
74	BIT 1		39	3/72	CAOP1	Polarität Analogausgang umkehren	0 or 1	0	406
74	BIT 8		39	3/73	POSEN	Sammelstörung bei Lagesensor fehler	0 or 1	0	406
217	BIT 8		113	3/74	STPOS	Gehe zur ersten Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 9		113	3/75	BRCUR	Bremskurventyp: Linear/S-Kurve (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT C		113	3/76	REPOS	Reset Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT D		113	3/77	REFPO	Definiere Positionsrichtung (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT E		113	3/78	GSPOS	Gehe zur Anfangsposition (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 7		113	3/79	ENPOS	Positionierung freigeben (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 5		113	3/80	INVC	Invertiere Zähler Parameter 0/06 und 0/07 (Befehl)	0 - 13	0	423
86	BIT 5		43	3/81	F Jog	Freigabe Digital Sollwert	0 - 13	0	417
75	BIT E		40	3/82	SMPOT	Motorpoti Wert speichern bei Netz-Aus	0 - 13	0	431
53	WORD	2053	20	4/02	CFMAX	Max. Taktfrequenz	500 - 18000	6500Hz	300
55	WORD	2055	22	4/03	CFMIN	Startfrequenz	300 - 2500	1000Hz	300
57	WORD	2057	24	4/04	CREND	Eckpunkt für max. Taktfrequenz	100 - 800	300 min ⁻¹	300
74	BIT C		39	4/05	Servo	Servofunktion	0 or 1	0	300
51	WORD	2051	18	4/06	ADR	Geräteadresse	1 - 127	1	300
90	WORD	2090	45	4/07	PW_PA	Passwort für Parameter (PG3000)	0 - 999	0	300
91	WORD	2091	46	4/08	PW_CN	Passwort für Control (PG3000)	0 - 999	111	300
92	WORD	2092	47	4/09	C_DSP	Auswahl der Standard-Anzeige des PG3000	0 - 15	1	300
93	WORD	2093	48	4/10	B_DSP	Bargraph-Auswahl (PG3000) (Balkenanzeige)	0 - 15	2	300
94	WORD	2094	49	4/11	DSP_F	Faktor Liniengeschwindigkeit/Motordrehzahl	1 - 9999	1000	300
130	WORD	2130	63	4/12	TRAN1	Verhältnissfaktor n (Master) x Wert	1 - 64000	1000	300
131	WORD	2131	64	4/13	TRAN2	Verhältnissfaktor n (Master) / Wert	1 - 64000	1000	300
75	BIT 4		40	4/14	Limit	Master-Slave Impulsbegrenzer bei Stromgrenze	0 or 1	1	300
75	BIT D		40	4/15	AB_CD	Leitfrequenz AB-Signal oder Takt/Drehrichtung	0 or 1	0	300
132	WORD	2132	65	4/16	ANCOR	Winkelkorrektur	0 - 65535	0	300
133	WORD	2133	66	4/17	PPR_M	Impulse vom Master x4	1 - 9999	120	300
134	WORD	2134	67	4/18	KPSLV	P-Verstärkung Slave (Statisch)	0 - 100	1%	300
138	WORD	2138	71	4/19	KPAM	P-Verstärkung-Beschleunigung	0 - 100	0	300
137	WORD	2137	70	4/20	SMOD	Auswahl der Slave-Betriebsart	0 - 2	1	300
162	WORD	2162	82	4/21	PULSE	Zielimpulszahl	1 - 64000	1	300
163	WORD	2163	83	4/22	CORR	Dynamische Voreilung	0 - 9999	0	300
44	WORD	2044	14	5/02	ADJRC	Anpassung des Geräte-Nennstroms	1100 - 2000	1350	325
70	WORD	2070	37	5/03	RCUR	Geräte-Nennstrom (30000 $\hat{=}$ 3000.0A)	20 - 30000	1000	300
168	WORD	2168	88	5/04	COBRE	Kommutierungspause	10 - 50	10	300
65	WORD	2065	32	5/05	LINE	Netzspannung	0 - 560	0V	311
42	WORD	2042	12	5/06	DEVTY	Gerätetyp 3001 $\hat{=}$ 300.1	1 - 20000	0	300
43	WORD	2043	13	5/07	SERNO	Seriennummer	100 - 65535	0	300
140	BYTE 1	2140	72	5/08	A1OF	Offset Analogeingang 1	0 - 255	0	300
141	BYTE 2	2141	73	5/09	A1GA	Verstärkung Analogeingang 1	0 - 255	0	300
142	BYTE 1	2142	74	5/10	A2OF	Offset Analogeingang 2	0 - 255	0	300
143	BYTE 2	2143	75	5/11	A2GA	Verstärkung Analogeingang 2	0 - 255	0	300
144	BYTE 1	2144	76	5/12	AO_OF	Offset Analogausgang	0 - 255	0	300
145	BYTE 2	2145	77	5/13	AO_GA	Verstärkung Analogausgang	0 - 255	0	300
146	BYTE 1	2146	78	5/14	ID_OF	Offset Stromanzeige	0 - 255	0	300
147	BYTE 2	2147	79	5/15	ID_GA	Verstärkung Stromanzeige	0 - 255	0	300
226	WORD	2226	-	5/16	AJTRC	Justiere Drehmoment-Regulations-Kurve	0 - 1000	10	422
36	WORD	2036	142	5/17	W_Hour	Betriebsstunden	0 - 65535	0h	300
217	WORD	2217	113	5/18	CONT2	Control2	0 - 65535	0	300
76	WORD	2076	41	5/19	ADR76	Command Exec	0 - 65535	0	300
78	WORD	2078	42	5/20	ADR78	Dat-Command	0 - 65535	0	300

Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
86	WORD	2086	43	5/21	ADR86	Command1	0 - 65535	0	300
87	WORD	2087	44	5/22	ADR87	Pos-Command	0 - 65535	0	300
81	BIT 1		134	8/02	Klix	Übertemperatur Kühlkörper	0 or 1	0	300
81	BIT 2		134	8/03	OverV	Überspannung	0 or 1	0	300
81	BIT 3		134	8/04	IGBT	IGBT-Fehler (Kurzschluß, Erdschluß)	0 or 1	0	300
81	BIT 4		134	8/05	UV	Unterspannung	0 or 1	0	300
81	BIT 5		134	8/06	RiCur	BUSS-Spannung wellig	0 or 1	0	300
81	BIT 6		134	8/07	MoTmp	Übertemperatur Motor	0 or 1	0	300
81	BIT 8		134	8/08	IL20	Stromgrenze nach eingestellter Verzögerung	0 or 1	0	300
81	BIT A		134	8/09	Hall	Fehler Lagesensor	0 or 1	0	300
81	BIT C		134	8/10	MoWrn	Motortemperatur Warnung	0 or 1	0	300
81	BIT E		134	8/11	Feedb	Fehler Drehzahlrückführung	0 or 1	0	300
81	BIT F		134	8/12	ExtEr	Externer Fehler	0 or 1	0	300
83	BIT 0		135	8/13	OverC	Überstrom	0 or 1	0	300
83	BIT 1		135	8/14	Speed	Drehzahl > 0	0 or 1	0	300
83	BIT 2		135	8/15	Error	Sammelstörung	0 or 1	0	300
83	BIT 3		135	8/16	Msg	Meldung vorhanden	0 or 1	0	300
83	BIT 6		135	8/17	Charg	BUSS-Ladevorgang	0 or 1	0	300
83	BIT 8		135	8/18	I-Lim	Stromgrenze	0 or 1	0	300
83	BIT 9		135	8/19	4Q	4Q, Generatorischer Betrieb	0 or 1	0	300
83	BIT C		135	8/20	BUSS	Buss-Fehler:Über-Untersp./BUSS-Spg. wellig/Übertemp.	0 or 1	0	300
83	BIT D		135	8/21	enabl	Endstufe aktiv	0 or 1	0	300
83	BIT E		135	8/22	Ready	Betrieb (BUSS geladen, kein Fehler)	0 or 1	0	300
89	BIT 8		136	8/23	PLer	Parameter außerhalb Bereich	0 or 1	0	300
89	BIT B		136	8/24	ConEr	EPROM nicht angeschlossen	0 or 1	0	300
89	BIT D		136	8/25	R3Er	Parameter können nicht gelesen werden	0 or 1	0	300
89	BIT E		136	8/26	VerEr	Parameter im EEPROM sind falsch	0 or 1	0	300
89	BIT F		136	8/27	P3Er	Parameter können nicht gespeichert werden	0 or 1	0	300
83	BIT B		135	8/28	MoOvC	Motormennstrom überschritten	0 or 1	0	319
76	BIT 0		41	9/02	Read	EEPROM lesen	0 or 1	0	300
68	WORD	2068	35	9/03	JOGS	Drehzahlsollwert von Feldbus oder Schnittstelle	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
106	BIT 2		140	9/04	STD1	Ausgangsstatus der Klemme 48	0 or 1	0	300
106	BIT 3		140	9/05	STOK1	Ausgangsstatus der Klemme 43	0 or 1	0	300
106	BIT 4		140	9/06	STD2	Ausgangsstatus der Klemme 47	0 or 1	0	300
106	BIT 5		140	9/07	STOK2	Ausgangsstatus der Klemme 45	0 or 1	0	300
106	BIT 6		140	9/08	STOK3	Ausgangsstatus der Klemme 44	0 or 1	0	300
109	BIT 2		141	9/09	IST2	Eingangsstatus der Klemme 2	0 or 1	0	300
109	BIT 3		141	9/10	IST3	Eingangsstatus der Klemme 3	0 or 1	0	300
109	BIT 4		141	9/11	IST4	Eingangsstatus der Klemme 4	0 or 1	0	300
109	BIT 5		141	9/12	IST5	Eingangsstatus der Klemme 5	0 or 1	0	300
109	BIT 6		141	9/13	IST6	Eingangsstatus der Klemme 6	0 or 1	0	300
109	BIT 7		141	9/14	IST7	Eingangsstatus der Klemme 7	0 or 1	0	300
109	BIT 8		141	9/15	IST8	Eingangsstatus der Klemme 8	0 or 1	0	300
109	BIT 9		141	9/16	IST9	Eingangsstatus der Klemme 9	0 or 1	0	300
109	BIT A		141	9/17	IST10	Eingangsstatus der Klemme 10	0 or 1	0	300
109	BIT B		141	9/18	IST11	Eingangsstatus der Klemme 11	0 or 1	0	300
109	BIT C		141	9/19	IST12	Eingangsstatus der Klemme 12	0 or 1	0	300
109	BIT D		141	9/20	IST13	Eingangsstatus der Klemme 13	0 or 1	0	300
41	WORD	2041	11	9/21	CRaCu	Nennstrom auf Karte	0 - 30000	0A	300
86	BIT 0		43	9/22	Hold	Schnell-Halt (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 1		43	9/23	Reset	Fehler Reset (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 4		43	9/24	Dir	Drehrichtung im Gegenuhrzeigersinn (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 5		43	9/25	Jog	Freigabe Digital Sollwert (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 6		43	9/26	Run	Start (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 8		43	9/27	SER	Externer Fehler (Befehl)	0 or 1	0	300
88	BIT 0		139	9/28	Hold	Schnell-Halt (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 1		139	9/29	Reset	Fehler Reset (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 4		139	9/30	Dir	Drehrichtung (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 5		139	9/31	Jog	Digital Sollwert freigegeben (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 6		139	9/32	Run	Start (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 8		139	9/33	SER	Externer Fehler (Status)	0 or 1	0	300
87	BIT 0		44	9/34	Inc	Drehzahl-, Verhältnishebung (Befehl)	0 or 1	0	300

DeviceNet & CANopen

Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
87	BIT 1		44	9/35	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 2		44	9/36	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 3		44	9/37	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 4		44	9/38	Pres1	Festdrehzahl 1 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 5		44	9/39	Pres2	Festdrehzahl 2 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 6		44	9/40	Slave	Folgebetrieb (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 7		44	9/41	TQL	Drehmomentbegrenzung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 8		44	9/42	Sync	Synchronisieren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 9		44	9/43	Motpo	Motorpotentiometer (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT A		44	9/44	CWlh	cw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT B		44	9/45	LDir	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT C		44	9/46	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT D		44	9/47	Down	Motorpotentiometer abwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT E		44	9/48	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT F		44	9/49	Ang	Winkelkorrektur (Befehl)	0 or 1	0	300
80	BIT 0		137	9/50	Inc	Drehzahl-, Verhältnisanhebung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 1		137	9/51	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 2		137	9/52	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 3		137	9/53	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 4		137	9/54	Pres1	Festdrehzahl 1 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 5		137	9/55	Pres2	Festdrehzahl 2 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 6		137	9/56	Slave	Folgebetrieb (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 7		137	9/57	TQL	Drehmomentbegrenzung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 8		137	9/58	Sync	Synchronisieren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 9		137	9/59	Motpo	Motorpotentiometer (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT A		137	9/60	CWlh	cw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT B		137	9/61	LDir	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT C		137	9/62	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT D		137	9/63	Down	Motorpotentiometer abwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT E		137	9/64	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT F		137	9/65	Ang	Winkelkorrektur (Status)	0 or 1	0	300
217	BIT 0		113	9/66	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 1		113	9/67	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Befehl)	0 or 1	0	413
218	BIT 0		133	9/68	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 1		133	9/69	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 2		133	9/70	POLSR	Leitdrehzahl erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 3		133	9/71	POSNO	Position nicht in Ordnung (Überschriften) (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 4		133	9/72	RPOSR	Referenzposition ist erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 6		133	9/73	HLPOS	Position beim Positionsregler gehalten (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT A		133	9/74	POSOK	Position ist in Ordnung (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT B		133	9/75	DMFRQ	Masterfrequenz gesperrt (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 5		133	9/76	INVCD	Invertiere Parameter 0/06 und 0/07 (Status)	0 or 1	0	423
74	WORD	2074	39	9/77	ADR74	Control1	0 - 65535	0	300
75	WORD	2075	40	9/78	ADR75	Pos-Control	0 - 65535	0	300
80	WORD	2080	137	9/79	ADR80	Pos-Status1	0 - 65535	0	300
81	WORD	2081	134	9/80	ADR81	Error1	0 - 65535	0	300
83	WORD	2083	135	9/81	ADR83	Status2	0 - 65535	0	300
88	WORD	2088	139	9/82	ADR88	Status1	0 - 65535	0	300
89	WORD	2089	136	9/83	ADR89	Error2	0 - 65535	0	300
106	WORD	2106	140	9/84	AD106	Digital Ausgang	0 - 65535	0	300
107	WORD	2107	121	9/85	AD107	Polarität, Dig. Ausgänge	0 - 65535	0	300
108	WORD	2108	122	9/86	AD108	Eingangspolarität	0 - 65535	0	300
109	WORD	2109	141	9/87	AD109	Digital Eingang	0 - 65535	0	300
218	WORD	2218	133	9/88	AD218	Control2 Stat	0 - 65535	0	413
29	WORD	2029	143	9/89	TEST1	O_TEST1	0 - 65535	0	300
30	WORD	2030	144	9/90	TEST2	O_TEST2	0 - 65535	0	300
33	WORD	2033	145	9/91	TEST3	O_TEST3	0 - 65535	0	300
34	WORD	2034	146	9/92	TEST4	O_TEST4	0 - 65535	0	300
35	WORD	2035	148	9/93	R_HOUR	Betriebsstunden seit Netz Ein	0 - 65535	0	300
13	WORD	2013	149	9/94	ADAPT1	N_SOLL ADAPT1	0 - 65535	0	417
14	WORD	2014	150	9/95	ADAPT2	N_SOLL ADAPT2	0 - 65535	0	417

4.2 Sortiert nach DeviceNet-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
2	WORD	2002	1	1/04	PRST1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 64000	0	300
3	WORD	2003	2	1/05	PRST2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 64000	0	300
4	WORD	2004	3	1/06	PRST3	Festdrehzahl 3 / Drehzahlverhältnis 3	0 - 64000	0	300
6	WORD	2006	4	2/30	PHMAX	Maximale Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
7	WORD	2007	5	2/31	PLMAX	Maximale Sollposition x1	0 - 65535	0	417
8	WORD	2008	6	2/32	PHIGH	Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
9	WORD	2009	7	2/33	PLOW	Sollposition x1	0 - 65535	0	417
10	WORD	2010	8	2/10	ACC_B	Beschleunigungszeit B (Hochlauf) 5999 \pm 599.9s	1 - 5999	1800	300
11	WORD	2011	9	2/11	DEC_B	Verzögerungszeit B (Runterlauf) 5999 \pm 599.9s	1 - 5999	1800	300
12	WORD	2012	10	2/17	FINE	Drehzahlfeinabstimmung (0,25min ⁻¹ Schritte)	0 - 3	0	300
41	WORD	2041	11	9/21	CRaCu	Nennstrom auf Karte	0 - 30000	0A	300
42	WORD	2042	12	5/06	DEVTY	Gerätetyp 3001 \pm 300.1	1 - 20000	0	300
43	WORD	2043	13	5/07	SERNO	Seriennummer	100 - 65535	0	300
44	WORD	2044	14	5/02	ADJRC	Anpassung des Geräte-Nennstroms	100 - 2000	1350	325
47	WORD	2047	15	1/18	YI0P	Wirkungsbereich I-Anteils beim n-Regler	1 - 255	255 min ⁻¹	300
48	WORD	2048	16	1/10	RAMP	Drehzahlrampentyp	0 - 2	1	315
50	WORD	2050	17	1/16	P_AMP	Drehzahlregler P- Verstärkung	0 - 100	3%	300
51	WORD	2051	18	4/06	ADR	Geräteadresse	1 - 127	1	300
52	WORD	2052	19	1/17	I_AMP	Drehzahlregler, Integral-Anteil	0 - 100	2%	300
53	WORD	2053	20	4/02	CFMAX	Max. Taktfrequenz	500 - 18000	6500Hz	300
54	WORD	2054	21	2/23	CLT1	Drehmomentgrenze, Zeitkonstante 30000 \pm 300.00s	1 - 30000	1	321
55	WORD	2055	22	4/03	CFMIN	Startfrequenz	300 - 2500	1000Hz	300
56	WORD	2056	23	1/11	ACCEL	Beschleunigungszeit A (Hochlauf) 5999 \pm 599.9s	1 - 5999	100	300
57	WORD	2057	24	4/04	CREND	Eckpunkt für max. Taktfrequenz	100 - 800	300 min ⁻¹	300
58	WORD	2058	25	1/12	DECEL	Verzögerungszeit A (Runterlauf) 5999 \pm 599.9s	1 - 5999	100	300
59	WORD	2059	26	2/18	SWTR	Drehzahlmeldung	10 - 9999	100 min ⁻¹	300
60	WORD	2060	27	1/07	IL1Q	Maximaler Strom bei mot. Betrieb1Q (zB. 100 \pm 10.0A)	1 - I _{max} ¹⁾	I _{max} ¹⁾	300
61	WORD	2061	28	2/19	IL20	Meldeverzögerung, Stromgrenze erreicht	0 - 9999	1	300
62	WORD	2062	29	1/09	IL4Q	Stromgrenze, Generatorbetrieb (zB. 100 \pm 10.0A)	1 - I _{max} ¹⁾	I _{max} ¹⁾	300
63	WORD	2063	30	2/24	UVTIM	Unterspannungsabschaltung, Verzögerung 30000 \pm 3000.0s	0 - 30000	1	325
64	WORD	2064	31	1/02	MAXS	Maximale Drehzahl	100 - 6000	1000 min ⁻¹	300
65	WORD	2065	32	5/05	LINE	Netzspannung	0 - 560	0V	311
66	WORD	2066	33	1/03	MINS	Minimale Drehzahl	0 - 6000	0 min ⁻¹	300
67	WORD	2067	34	2/08	OCTIM	Überstromzeit (bei n < 300 min ⁻¹)	0 - 200	80 s	300
68	WORD	2068	35	9/03	JOGS	Drehzollsollwert von Feldbus oder Schnittstelle	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
69	WORD	2069	36	2/25	OV_4Q	Maximale Zwischenkreisspannung bei 4Q	100 - 1000	900V	325
70	WORD	2070	37	5/03	RCUR	Geräte-Nennstrom (30000 \pm 3000.0A)	20 - 30000	1000	300
72	WORD	2072	38	2/05	PPR	Impulszahl des Motordrehzahlgebers x4	1 - 9999	0	300
74	BIT 0		39	1/08	4Qen	Generatorischer Betrieb, Freigabe	0 or 1	0	300
74	BIT 1		39	3/72	CAOP1	Polarität Analogausgang umkehren	0 or 1	0	406
74	BIT 2		39	2/21	DirAn	Drehrichtungsumkehr bei negativer Sollwert	0 or 1	0	300
74	BIT 3		39	3/54	TRQEN	Betrieb Drehmoment-Reglung	0 or 1	0	402
74	BIT 4		39	1/14	BraDe	0,5s Haltemoment bei n < 10 min ⁻¹	0 or 1	0	300
74	BIT 5		39	2/13	LeaDe	Geführte Verzögerung bei Reglersperre	0 or 1	1	300
74	BIT 6		39	1/15	DelOf	Reglersperre bei Sollwert=0 & n=0	0 or 1	0	300
74	BIT 7		39	2/20	CodO	Feste Konfiguration der Digitalausgänge	0 or 1	0	300
74	BIT 8		39	3/73	POSEN	Sammelstörung bei Lagesensor fehler	0 or 1	0	406
74	BIT A		39	2/22	4mA	Analoginput 1: 0-20mA / 4-20mA	0 or 1	0	300
74	BIT B		39	3/55	KLXEN	Motorklixon Aktiv	0 or 1	0	402
74	BIT C		39	4/05	Servo	Servofunktion	0 or 1	0	300
74	BIT E		39	2/12	PhAdv	Phase advance aktivieren	0 or 1	0	300
74	WORD	2074	39	9/77	ADR74	Control1	0 - 65535	0	300
75	BIT 4		40	4/14	Limit	Master-Slave Impulsbegrenzer bei Stromgrenze	0 or 1	1	300
75	BIT D		40	4/15	AB_CD	Leitfrequenz AB-Signal oder Takt/Drehrichtung	0 or 1	0	300
75	BIT E		40	3/82	SMPOT	Motorpoti Wert speichern bei Netz-Aus	0 - 13	0	431
75	WORD	2075	40	9/78	ADR75	Pos-Control	0 - 65535	0	300
76	BIT 0		41	9/02	Read	EEPROM lesen	0 or 1	0	300
76	BIT 1		41	1/19	Save	Parameter in EEPROM speichern	0 or 1	0	300
76	BIT 2		41	2/02	Stdrd	Standardparameter lesen	0 or 1	0	300
76	WORD	2076	41	5/19	ADR76	Command_Exec	0 - 65535	0	300
78	WORD	2078	42	5/20	ADR78	Dat-Command	0 - 65535	0	300
86	BIT 0		43	9/22	Hold	Schnell-Halt (Befehl)	0 or 1	0	300

DeviceNet & CANopen

Sortiert nach DeviceNet-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
86	BIT 1		43	9/23	Reset	Fehler Reset (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 4		43	9/24	Dir	Drehrichtung im Gegenurzeigersinn (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 5		43	3/81	F Jog	Freigabe Digital Sollwert	0 - 13	0	417
86	BIT 5		43	9/25	Jog	Freigabe Digital Sollwert (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 6		43	9/26	Run	Start (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 8		43	9/27	SER	Externer Fehler (Befehl)	0 or 1	0	300
86	WORD	2086	43	5/21	ADR86	Command1	0 - 65535	0	300
87	BIT 0		44	9/34	Inc	Drehzahl-, Verhältnishebung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 1		44	9/35	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 2		44	9/36	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 3		44	9/37	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 4		44	9/38	Pres1	Festdrehzahl 1 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 5		44	9/39	Pres2	Festdrehzahl 2 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 6		44	9/40	Slave	Folgebetrieb (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 7		44	9/41	TQL	Drehmomentbegrenzung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 8		44	9/42	Sync	Synchronisieren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 9		44	9/43	Motpo	Motorpotentiometer (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT A		44	9/44	CWih	cw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT B		44	9/45	LDIr	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT C		44	9/46	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT D		44	9/47	Down	Motorpotentiometer abwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT E		44	9/48	CCWih	ccw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT F		44	9/49	Ang	Winkelkorrektur (Befehl)	0 or 1	0	300
87	WORD	2087	44	5/22	ADR87	Pos-Command	0 - 65535	0	300
90	WORD	2090	45	4/07	PW PA	Passwort für Parameter (PG3000)	0 - 999	0	300
91	WORD	2091	46	4/08	PW CN	Passwort für Control (PG3000)	0 - 999	111	300
92	WORD	2092	47	4/09	C DSP	Auswahl der Standard-Anzeige des PG3000	0 - 15	1	300
93	WORD	2093	48	4/10	B DSP	Bargraph-Auswahl (PG3000) (Balkenanzeige)	0 - 15	2	300
94	WORD	2094	49	4/11	DSP F	Faktor Liniengeschwindigkeit/Motordrehzahl	1 - 9999	1000	300
100	WORD	2100	50	3/37	SD48	Funktion Relais Klemme 48	0 - 13	4	300
101	WORD	2101	51	3/41	SOK43	Funktion Digitalausgang Klemme 43	0 - 13	6	300
102	WORD	2102	52	3/38	SD47	Funktion Relais Klemme 47	0 - 13	1	300
103	WORD	2103	53	3/39	SOK45	Funktion Digitalausgang Klemme 45	0 - 13	7	300
105	WORD	2105	54	3/40	SOK44	Funktion Digitalausgang Klemme 44	0 - 13	2	300
120	WORD	2120	55	2/09	SETAB	Auswahl Drehzahlrampe A oder B	0 - 15	0	300
121	WORD	2121	56	3/47	AOSEL	Funktion Analogausgang	0 - 15	1	300
122	WORD	2122	57	3/48	RSEL1	Drehzahlsollwert mit Rampe	0 - 15	1	300
123	WORD	2123	58	3/49	RSEL2	Drehzahlsollwert ohne Rampe	0 - 15	0	300
124	WORD	2124	59	3/50	RSEL3	Sollwert, Drehmoment limit	0 - 15	0	300
125	WORD	2125	60	3/51	RSEL4	Quelle max. Positionier-Drehzahl	0 - 15	0	300
126	WORD	2126	61	3/52	RSEL5	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
127	WORD	2127	62	3/53	RSEL6	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
130	WORD	2130	63	4/12	TRAN1	Verhältnissfaktor n (Master) x Wert	1 - 64000	1000	300
131	WORD	2131	64	4/13	TRAN2	Verhältnissfaktor n (Master) / Wert	1 - 64000	1000	300
132	WORD	2132	65	4/16	ANCOR	Winkelkorrektur	0 - 65535	0	300
133	WORD	2133	66	4/17	PPR M	Impulse vom Master x4	1 - 9999	120	300
134	WORD	2134	67	4/18	KPSLV	P-Verstärkung Slave (Statisch)	0 - 100	1%	300
135	WORD	2135	68	2/15	INCR	Drehzahl- / Multiplikatoranhebung	0 - 9999	0	300
136	WORD	2136	69	2/16	DECR	Drehzahl- / Multiplikatorabsenkung	0 - 9999	0	300
137	WORD	2137	70	4/20	SMOD	Auswahl der Slave-Betriebsart	0 - 2	1	300
138	WORD	2138	71	4/19	KPAM	P-Verstärkung-Beschleunigung	0 - 100	0	300
140	BYTE	2140	72	5/08	AI1OF	Offset Analogeingang 1	0 - 255	0	300
141	BYTE	2141	73	5/09	AI1GA	Verstärkung Analogeingang 1	0 - 255	0	300
142	BYTE	2142	74	5/10	AI2OF	Offset Analogeingang 2	0 - 255	0	300
143	BYTE	2143	75	5/11	AI2GA	Verstärkung Analogeingang 2	0 - 255	0	300
144	BYTE	2144	76	5/12	AO OF	Offset Analogausgang	0 - 255	0	300
145	BYTE	2145	77	5/13	AO GA	Verstärkung Analogausgang	0 - 255	0	300
146	BYTE	2146	78	5/14	ID OF	Offset Stromanzeige	0 - 255	0	300
147	BYTE	2147	79	5/15	ID GA	Verstärkung Stromanzeige	0 - 255	0	300
160	WORD	2160	80	2/06	MRACU	Motor-Nennstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
161	WORD	2161	81	2/07	MPECU	Motor-Spitzenstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
162	WORD	2162	82	4/21	PULSE	Zielimpulszahl	1 - 64000	1	300

Sortiert nach DeviceNet-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
163	WORD	2163	83	4/22	CORR	Dynamische Voreilung	0 - 9999	0	300
164	WORD	2164	84	2/04	POLES	Motor-Polzahl	2 - 32	0	300
165	WORD	2165	85	2/13	PHADR	Phase advance bei Nenndrehzahl	0 - 99	30%	300
166	WORD	2166	86	2/03	RATSP	Motor-Nenndrehzahl (Bei BL-N-Motoren die kleinere Drehzahl angeben)	0 - 6000	0 min ⁻¹	300
167	WORD	2167	87	2/14	PHADM	Phase advance bei Maximal Drehzahl	0 - 99	50%	300
168	WORD	2168	88	5/04	COBRE	Kommutierungspause	10 - 50	10	300
170	WORD	2170	89	3/03	SRUN	Reglerfreigabe	0 - 13	3	300
171	WORD	2171	90	3/05	SDIR	Drehrichtungsumkehr (Masterbetrieb)	0 - 13	5	300
172	WORD	2172	91	3/06	SHOLD	Schnellhalt	0 - 13	6	300
174	WORD	2174	92	3/04	SPRS1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 13	4	300
175	WORD	2175	93	3/07	SPRS2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 13	7	300
176	WORD	2176	94	3/09	SUP	Motorpotentiometer aufwärts	0 - 13	9	300
177	WORD	2177	95	3/10	SDOWN	Motorpotentiometer abwärts	0 - 13	10	300
178	WORD	2178	96	3/08	SMOT	Motorpotentiometer EIN / AUS	0 - 13	8	300
180	WORD	2180	97	3/11	SINC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnis anhebung	0 - 13	11	300
181	WORD	2181	98	3/12	SDEC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnis absenkung	0 - 13	12	300
182	WORD	2182	99	3/13	SSLAV	Master- / Slave	0 - 13	13	300
183	WORD	2183	100	3/02	SRES	Reset-Störung	0 - 13	2	300
184	WORD	2184	101	3/14	SSPER	Drehzahlwertfehler unterdrücken	0 - 13	0	300
185	WORD	2185	102	3/15	SSYNC	Winkelsynchron / Drehzahlsynchron	0 - 13	1	300
186	WORD	2186	103	3/17	SICW	Endschalter in Uhrzeigersinn (cw)	0 - 13	0	300
187	WORD	2187	104	3/18	SICCW	Endschalter gegen Uhrzeigersinn (ccw)	0 - 13	0	300
188	WORD	2188	105	3/19	SSETB	Anwahl Rampe A oder B	0 - 13	0	300
189	WORD	2189	106	3/16	SANG	Winkelkorrektur	0 - 13	0	300
190	WORD	2190	107	3/20	SLDIR	Drehrichtungswechsel bei Folgeantrieben	0 - 13	0	300
191	WORD	2191	108	3/21	STQL	Externe Drehmomentgrenze	0 - 13	0	333
192	WORD	2192	109	3/22	SSER	Externer Fehlerabschaltung	0 - 13	0	333
193	WORD	2193	110	3/23	SSDC	Reglerendstufe Inaktiv	0 - 13	0	300
194	WORD	2194	111	3/24	STLAP	M-limit Analog / Programmierbar	0 - 13	0	300
216	WORD	2216	112	2/26	PTQL	Drehmomentgrenze Programmierbar 1000 $\hat{=}$ 100,0%	0 - 1000	1000	412
217	BIT 0		113	9/66	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 1		113	9/67	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 5		113	3/80	INVCD	Invertiere Zähler Parameter 0/06 und 0/07 (Befehl)	0 - 13	0	423
217	BIT 7		113	3/79	ENPOS	Positionierung freigeben (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 8		113	3/74	STPOS	Gehe zur ersten Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 9		113	3/75	BRCUR	Bremskurventyp: Linear/S-Kurve (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT C		113	3/76	REPOS	Reset Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT D		113	3/77	REFPO	Definiere Positionsrichtung (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT E		113	3/78	GSPOS	Gehe zur Anfangsposition (Befehl)	0 - 13	0	417
217	WORD	2217	113	5/18	CONT2	Control2	0 - 65535	0	300
219	WORD	2219	114	2/27	MPTUL	Motorpoti Verhältnissfaktor Begrenzung im Slavemodus (Auf)	0 - 100	0%	414
220	WORD	2220	115	2/28	MPTDL	Motorpoti Verhältnissfaktor Begrenzung im Slavemodus (Ab)	0 - 100	0%	414
221	WORD	2221	116	2/34	MPOSP	Maximale Drehzahl der Positionierung	0 - 6000	100 min ⁻¹	417
222	WORD	2222	117	2/35	WINPO	Positionsfenster (Geberimpulse x4)	1 - 255	30	417
223	WORD	2223	118	2/36	KPP_P	Proportionale Verstärkungsfaktor für Positionierung	0 - 255	75	417
224	WORD	2224	119	2/29	DEC_C	Verzögerung Rampe C 5999 $\hat{=}$ 599,9s	1 - 5999	1800	417
225	WORD	2225	120	2/37	ADJBC	Bremskurve justieren 1000 $\hat{=}$ 100,0s	1 - 1000	10	417
107	BIT 2		121	3/42	PD48	Ausgangslogik Kl.48	0 or 1	1	300
107	BIT 3		121	3/46	POK43	Ausgangslogik Kl.43	0 or 1	1	300
107	BIT 4		121	3/43	PD47	Ausgangslogik Kl.47	0 or 1	1	300
107	BIT 5		121	3/44	POK45	Ausgangslogik Kl.45	0 or 1	1	300
107	BIT 6		121	3/45	POK44	Ausgangslogik Kl.44	0 or 1	0	300
107	WORD	2107	121	9/85	AD107	Polarität, Dig. Ausgänge	0 - 65535	0	300
108	BIT 2		122	3/25	IPL2	Eingangslogik KL. 2	0 or 1	1	300
108	BIT 3		122	3/26	IPL3	Eingangslogik KL. 3	0 or 1	1	300
108	BIT 4		122	3/27	IPL4	Eingangslogik KL. 4	0 or 1	1	300
108	BIT 5		122	3/28	IPL5	Eingangslogik KL. 5	0 or 1	1	300
108	BIT 6		122	3/29	IPL6	Eingangslogik KL. 6	0 or 1	1	300
108	BIT 7		122	3/30	IPL7	Eingangslogik KL. 7	0 or 1	1	300
108	BIT 8		122	3/31	IPL8	Eingangslogik KL. 8	0 or 1	1	300
108	BIT 9		122	3/32	IPL9	Eingangslogik KL. 9	0 or 1	1	300
108	BIT A		122	3/33	IPL10	Eingangslogik KL. 10	0 or 1	1	300

DeviceNet & CANopen

Sortiert nach DeviceNet-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
108	BIT B		122	3/34	IPL11	Eingangslgik KL. 11	0 or 1	1	300
108	BIT C		122	3/35	IPL12	Eingangslgik KL. 12	0 or 1	1	300
108	BIT D		122	3/36	IPL13	Eingangslgik KL. 13	0 or 1	1	300
108	WORD	2108	122	9/86	AD108	Eingangspolarität	0 - 65535	0	300
82	WORD	2082	123	0/01	Speed	Motordrehzahl	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
84	WORD	2084	124	0/02	Curr	Strom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	0 - 30000	0	300
79	WORD	2079	125	0/03	LSpd	Produktgeschwindigkeit	0 - 30000	0	300
95	WORD	2095	126	0/04	LSpd1	Produktgeschwindigkeit 30000 $\hat{=}$ 3000.0	0 - 30000	0	300
96	WORD	2096	127	0/05	LSpd2	Produktgeschwindigkeit 30000 $\hat{=}$ 300.00	0 - 30000	0	300
24	WORD	2024	128	0/06	PosLo	Position (low)	0 - 65535	0	300
25	WORD	2025	129	0/07	PosHi	Position (high) x65536	0 - 65535	0	300
27	WORD	2027	130	0/08	Lead	Leitdrehzahl	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
37	WORD	2037	131	0/09	SW	Software Version	0 - 64000	0	300
40	WORD	2040	132	0/10	BusV	(BUSS) Zwischenkreisspannung	0 - 9999	0 V	300
218	BIT 0		133	9/68	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 1		133	9/69	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 2		133	9/70	POLSR	Leitdrehzahl erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 3		133	9/71	POSNO	Position nicht in Ordnung (Überschritten) (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 4		133	9/72	RPOSR	Referenzposition ist erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 5		133	9/76	INVCD	Invertiere Parameter 0/06 und 0/07 (Status)	0 or 1	0	423
218	BIT 6		133	9/73	HLPOS	Position beim Positionsregler gehalten (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT A		133	9/74	POSOK	Position ist in Ordnung (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT B		133	9/75	DMFRQ	Masterfrequenz gesperrt (Status)	0 or 1	0	417
218	WORD	2218	133	9/88	AD218	Control2 Stat	0 - 65535	0	413
81	BIT 1		134	8/02	Klix	Übertemperatur Kühlkörper	0 or 1	0	300
81	BIT 2		134	8/03	OverV	Überspannung	0 or 1	0	300
81	BIT 3		134	8/04	IGBTE	IGBT-Fehler (Kurzschluß, Erdschluß)	0 or 1	0	300
81	BIT 4		134	8/05	UV	Unterspannung	0 or 1	0	300
81	BIT 5		134	8/06	RiCur	BUSS-Spannung wellig	0 or 1	0	300
81	BIT 6		134	8/07	MoTmp	Übertemperatur Motor	0 or 1	0	300
81	BIT 8		134	8/08	IL20	Stromgrenze nach eingestellter Verzögerung	0 or 1	0	300
81	BIT A		134	8/09	Hall	Fehler Lagesensor	0 or 1	0	300
81	BIT C		134	8/10	MoWrn	Motortemperatur Warnung	0 or 1	0	300
81	BIT E		134	8/11	Feedb	Fehler Drehzahlrückführung	0 or 1	0	300
81	BIT F		134	8/12	ExtEr	Externer Fehler	0 or 1	0	300
81	WORD	2081	134	9/80	ADR81	Error1	0 - 65535	0	300
83	BIT 0		135	8/13	OverC	Überstrom	0 or 1	0	300
83	BIT 1		135	8/14	Speed	Drehzahl > 0	0 or 1	0	300
83	BIT 2		135	8/15	Error	Sammelstörung	0 or 1	0	300
83	BIT 3		135	8/16	Msg	Meldung vorhanden	0 or 1	0	300
83	BIT 6		135	8/17	Charg	BUSS-Ladevorgang	0 or 1	0	300
83	BIT 8		135	8/18	I-Lim	Stromgrenze	0 or 1	0	300
83	BIT 9		135	8/19	4Q	4Q, Generatorischer Betrieb	0 or 1	0	300
83	BIT B		135	8/28	MoOvC	Motorenstrom überschritten	0 or 1	0	319
83	BIT C		135	8/20	BUSS	Buss-Fehler:Über-Untersp./BUSS-Spg. wellig/Übertemp.	0 or 1	0	300
83	BIT D		135	8/21	enabl	Endstufe aktiv	0 or 1	0	300
83	BIT E		135	8/22	Ready	Betrieb (BUSS geladen, kein Fehler)	0 or 1	0	300
83	WORD	2083	135	9/81	ADR83	Status2	0 - 65535	0	300
89	BIT 8		136	8/23	PLEr	Parameter außerhalb Bereich	0 or 1	0	300
89	BIT B		136	8/24	ConEr	EPROM nicht angeschlossen	0 or 1	0	300
89	BIT D		136	8/25	R3Er	Parameter können nicht gelesen werden	0 or 1	0	300
89	BIT E		136	8/26	VerEr	Parameter im EEPROM sind falsch	0 or 1	0	300
89	BIT F		136	8/27	P3Er	Parameter können nicht gespeichert werden	0 or 1	0	300
89	WORD	2089	136	9/83	ADR89	Error2	0 - 65535	0	300
80	BIT 0		137	9/50	Inc	Drehzahl-, Verhältnishebung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 1		137	9/51	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 2		137	9/52	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 3		137	9/53	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 4		137	9/54	Pres1	Festdrehzahl 1 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 5		137	9/55	Pres2	Festdrehzahl 2 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 6		137	9/56	Slave	Folgebetrieb (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 7		137	9/57	TQL	Drehmomentbegrenzung (Status)	0 or 1	0	300

Sortiert nach DeviceNet-Parameter-Nr.

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
80	BIT 8		137	9/58	Sync	Synchronisieren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 9		137	9/59	Motpo	Motorpotentiometer (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT A		137	9/60	CWlh	cw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT B		137	9/61	LDlr	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT C		137	9/62	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT D		137	9/63	Down	Motorpotentiometer abwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT E		137	9/64	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT F		137	9/65	Ang	Winkelkorrektur (Status)	0 or 1	0	300
80	WORD	2080	137	9/79	ADR80	Pos-Status1	0 - 65535	0	300
88	BIT 0		139	9/28	Hold	Schnell-Halt (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 1		139	9/29	Reset	Fehler Reset (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 4		139	9/30	Dir	Drehrichtung (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 5		139	9/31	Jog	Digital Sollwert freigegeben (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 6		139	9/32	Run	Start (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 8		139	9/33	SER	Externer Fehler (Status)	0 or 1	0	300
88	WORD	2088	139	9/82	ADR88	Status1	0 - 65535	0	300
106	BIT 2		140	9/04	STD1	Ausgangsstatus der Klemme 48	0 or 1	0	300
106	BIT 3		140	9/05	STOK1	Ausgangsstatus der Klemme 43	0 or 1	0	300
106	BIT 4		140	9/06	STD2	Ausgangsstatus der Klemme 47	0 or 1	0	300
106	BIT 5		140	9/07	STOK2	Ausgangsstatus der Klemme 45	0 or 1	0	300
106	BIT 6		140	9/08	STOK3	Ausgangsstatus der Klemme 44	0 or 1	0	300
106	WORD	2106	140	9/84	AD106	Digital Ausgang	0 - 65535	0	300
109	BIT 2		141	9/09	IST2	Eingangsstatus der Klemme 2	0 or 1	0	300
109	BIT 3		141	9/10	IST3	Eingangsstatus der Klemme 3	0 or 1	0	300
109	BIT 4		141	9/11	IST4	Eingangsstatus der Klemme 4	0 or 1	0	300
109	BIT 5		141	9/12	IST5	Eingangsstatus der Klemme 5	0 or 1	0	300
109	BIT 6		141	9/13	IST6	Eingangsstatus der Klemme 6	0 or 1	0	300
109	BIT 7		141	9/14	IST7	Eingangsstatus der Klemme 7	0 or 1	0	300
109	BIT 8		141	9/15	IST8	Eingangsstatus der Klemme 8	0 or 1	0	300
109	BIT 9		141	9/16	IST9	Eingangsstatus der Klemme 9	0 or 1	0	300
109	BIT A		141	9/17	IST10	Eingangsstatus der Klemme 10	0 or 1	0	300
109	BIT B		141	9/18	IST11	Eingangsstatus der Klemme 11	0 or 1	0	300
109	BIT C		141	9/19	IST12	Eingangsstatus der Klemme 12	0 or 1	0	300
109	BIT D		141	9/20	IST13	Eingangsstatus der Klemme 13	0 or 1	0	300
109	WORD	2109	141	9/87	AD109	Digital Eingang	0 - 65535	0	300
36	WORD	2036	142	5/17	W Hour	Betriebsstunden	0 - 65535	0h	300
29	WORD	2029	143	9/89	TEST1	O TEST1	0 - 65535	0	300
30	WORD	2030	144	9/90	TEST2	O TEST2	0 - 65535	0	300
33	WORD	2033	145	9/91	TEST3	O TEST3	0 - 65535	0	300
34	WORD	2034	146	9/92	TEST4	O TEST4	0 - 65535	0	300
32	WORD	2032	147	0/11	ARVSP	Aktueller Drehzahl Sollwert	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
35	WORD	2035	148	9/93	R HOUR	Betriebsstunden seit Netz Ein	0 - 65535	0	300
13	WORD	2013	149	9/94	ADAPT1	N SOLL ADAPT1	0 - 65535	0	417
14	WORD	2014	150	9/95	ADAPT2	N SOLL ADAPT2	0 - 65535	0	417
200	BYTE 1	2200	-	3/56	PP0R	Profibus Parameter 0 lesen	0 - 255	0	402
202	BYTE 1	2202	-	3/58	PP1R	Profibus Parameter 1 lesen	0 - 255	0	402
204	BYTE 1	2204	-	3/60	PP2R	Profibus Parameter 2 lesen	0 - 255	0	402
206	BYTE 1	2206	-	3/62	PP3R	Profibus Parameter 3 lesen	0 - 255	0	402
208	BYTE 1	2208	-	3/64	PP4R	Profibus Parameter 4 lesen	0 - 255	0	402
210	BYTE 1	2210	-	3/66	PP5R	Profibus Parameter 5 lesen	0 - 255	0	402
212	BYTE 1	2212	-	3/68	PP6R	Profibus Parameter 6 lesen	0 - 255	0	402
214	BYTE 1	2214	-	3/70	PP7R	Profibus Parameter 7 lesen	0 - 255	0	402
201	BYTE 2	2201	-	3/57	PP0W	Profibus Parameter 0 schreiben	0 - 255	0	402
203	BYTE 2	2203	-	3/59	PP1W	Profibus Parameter 1 schreiben	0 - 255	0	402
205	BYTE 2	2205	-	3/61	PP2W	Profibus Parameter 2 schreiben	0 - 255	0	402
207	BYTE 2	2207	-	3/63	PP3W	Profibus Parameter 3 schreiben	0 - 255	0	402
209	BYTE 2	2209	-	3/65	PP4W	Profibus Parameter 4 schreiben	0 - 255	0	402
211	BYTE 2	2211	-	3/67	PP5W	Profibus Parameter 5 schreiben	0 - 255	0	402
213	BYTE 2	2213	-	3/69	PP6W	Profibus Parameter 6 schreiben	0 - 255	0	402
215	BYTE 2	2215	-	3/71	PP7W	Profibus Parameter 7 schreiben	0 - 255	0	402
226	WORD	2226	-	5/16	AJTRC	Justiere Drehmoment-Regulations-Kurve	0 - 1000	10	422

DeviceNet & CANopen

4.3 Sortiert nach Code/Attribut bzw. CANopen Object Index

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
2	WORD	2002	1	1/04	PRST1	Festedrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 64000	0	300
3	WORD	2003	2	1/05	PRST2	Festedrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 64000	0	300
4	WORD	2004	3	1/06	PRST3	Festedrehzahl 3 / Drehzahlverhältnis 3	0 - 64000	0	300
6	WORD	2006	4	2/30	PHMAX	Maximale Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
7	WORD	2007	5	2/31	PLMAX	Maximale Sollposition x1	0 - 65535	0	417
8	WORD	2008	6	2/32	PHIGH	Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
9	WORD	2009	7	2/33	PLOW	Sollposition x1	0 - 65535	0	417
10	WORD	2010	8	2/10	ACC_B	Beschleunigungszeit B (Hochlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	300
11	WORD	2011	9	2/11	DEC_B	Verzögerungszeit B (Runterlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	300
12	WORD	2012	10	2/17	FINE	Drehzahlfeinabstimmung (0,25min ⁻¹ Schritte)	0 - 3	0	300
13	WORD	2013	149	9/94	ADAPT1	N SOLL ADAPT1	0 - 65535	0	417
14	WORD	2014	150	9/95	ADAPT2	N SOLL ADAPT2	0 - 65535	0	417
24	WORD	2024	128	0/06	PosLo	Position (low)	0 - 65535	0	300
25	WORD	2025	129	0/07	PosHi	Position (high) x65536	0 - 65535	0	300
27	WORD	2027	130	0/08	Lead	Leitdrehzahl	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
29	WORD	2029	143	9/89	TEST1	O TEST1	0 - 65535	0	300
30	WORD	2030	144	9/90	TEST2	O TEST2	0 - 65535	0	300
32	WORD	2032	147	0/11	ARVSP	Aktueller Drehzahl Sollwert	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
33	WORD	2033	145	9/91	TEST3	O TEST3	0 - 65535	0	300
34	WORD	2034	146	9/92	TEST4	O TEST4	0 - 65535	0	300
35	WORD	2035	148	9/93	R HOUR	Betriebsstunden seit Netz Ein	0 - 65535	0	300
36	WORD	2036	142	5/17	W Hour	Betriebsstunden	0 - 65535	0h	300
37	WORD	2037	131	0/09	SW	Software Version	0 - 64000	0	300
40	WORD	2040	132	0/10	BusV	(BUSS) Zwischenkreisspannung	0 - 9999	0 V	300
41	WORD	2041	11	9/21	CRAcCu	Nennstrom auf Karte	0 - 30000	0A	300
42	WORD	2042	12	5/06	DEVTY	Gerätetyp 3001 $\hat{=}$ 300.1	1 - 20000	0	300
43	WORD	2043	13	5/07	SERNO	Seriennummer	100 - 65535	0	300
44	WORD	2044	14	5/02	ADJRC	Anpassung des Geräte-Nennstroms	1100 - 2000	1350	325
47	WORD	2047	15	1/18	YI0P	Wirkungsbereich I-Anteils beim n-Regler	1 - 255	255 min ⁻¹	300
48	WORD	2048	16	1/10	RAMP	Drehzahlrampentyp	0 - 2	1	315
50	WORD	2050	17	1/16	P_AMP	Drehzahlregler P- Verstärkung	0 - 100	3%	300
51	WORD	2051	18	4/06	ADR	Geräteadresse	1 - 127	1	300
52	WORD	2052	19	1/17	I_AMP	Drehzahlregler Integral Anteil	0 - 100	2%	300
53	WORD	2053	20	4/02	CFMAX	Max. Taktfrequenz	500 - 18000	6500Hz	300
54	WORD	2054	21	2/23	CLT1	Drehmomentgrenze, Zeitkonstante 30000 $\hat{=}$ 300.00s	1 - 30000	1	321
55	WORD	2055	22	4/03	CFMIN	Startfrequenz	300 - 2500	1000Hz	300
56	WORD	2056	23	1/11	ACCEL	Beschleunigungszeit A (Hochlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	100	300
57	WORD	2057	24	4/04	CREND	Eckpunkt für max. Taktfrequenz	100 - 800	300 min ⁻¹	300
58	WORD	2058	25	1/12	DECEL	Verzögerungszeit A (Runterlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	100	300
59	WORD	2059	26	2/18	SWTR	Drehzahlmeldung	10 - 9999	100 min ⁻¹	300
60	WORD	2060	27	1/07	IL1Q	Maximaler Strom bei mot. Betrieb1Q (zB. 100 $\hat{=}$ 10.0A)	1 - I _{max} ¹⁾	I _{max} ¹⁾	300
61	WORD	2061	28	2/19	IL20	Meldeverzögerung, Stromgrenze erreicht	0 - 9999	1	300
62	WORD	2062	29	1/09	IL4Q	Stromgrenze, Generatorbetrieb (zB. 100 $\hat{=}$ 10.0A)	1 - I _{max} ¹⁾	I _{max} ¹⁾	300
63	WORD	2063	30	2/24	UVTIM	Unterspannungsabschaltung, Verzögerung 30000 $\hat{=}$ 3000.0s	0 - 30000	1	325
64	WORD	2064	31	1/02	MAXS	Maximale Drehzahl	100 - 6000	1000 min ⁻¹	300
65	WORD	2065	32	5/05	LINE	Netzspannung	0 - 560	0V	311
66	WORD	2066	33	1/03	MINS	Minimale Drehzahl	0 - 6000	0 min ⁻¹	300
67	WORD	2067	34	2/08	OCTIM	Überstromzeit (bei n < 300 min ⁻¹)	0 - 200	80 s	300
68	WORD	2068	35	9/03	LOGS	Drehzahlsollwert von Feldbus oder Schnittstelle	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
69	WORD	2069	36	2/25	OV 4Q	Maximale Zwischenkreisspannung bei 4Q	100 - 1000	900V	325
70	WORD	2070	37	5/03	RCUR	Geräte-Nennstrom (30000 $\hat{=}$ 3000.0A)	20 - 30000	1000	300
72	WORD	2072	38	2/05	PPR	Impulszahl des Motordrehzahlgebers x4	1 - 9999	0	300
74	BIT 0		39	1/08	4Qen	Generatorischer Betrieb, Freigabe	0 or 1	0	300
74	BIT 1		39	3/72	CAOP1	Polarität Analogausgang umkehren	0 or 1	0	406
74	BIT 2		39	2/21	DirAn	Drehrichtungsumkehr bei negativer Sollwert	0 or 1	0	300
74	BIT 3		39	3/54	TRQEN	Betrieb Drehmoment-Reglung	0 or 1	0	402
74	BIT 4		39	1/14	BraDe	0,5s Haltemoment bei n < 10 min ⁻¹	0 or 1	0	300
74	BIT 5		39	1/13	LeaDe	Geführte Verzögerung bei Reglersperre	0 or 1	1	300
74	BIT 6		39	1/15	DelOf	Reglersperre bei Sollwert=0 & n=0	0 or 1	0	300
74	BIT 7		39	2/20	CodO	Feste Konfiguration der Digitalausgänge	0 or 1	0	300
74	BIT 8		39	3/73	POSEN	Sammelstörung bei Lagesensor fehler	0 or 1	0	406
74	BIT A		39	2/22	4mA	Analoginput 1: 0-20mA / 4-20mA	0 or 1	0	300

Sortiert nach Code/Attribut bzw. CANopen Object Index

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
74	BIT B		39	3/55	KLXEN	Motorklixon Aktiv	0 or 1	0	402
74	BIT C		39	4/05	Servo	Servofunktion	0 or 1	0	300
74	BIT E		39	2/12	PhAdv	Phase advance aktivieren	0 or 1	0	300
74	WORD	2074	39	9/77	ADR74	Control1	0 - 65535	0	300
75	BIT 4		40	4/14	Limit	Master-Slave Impulsbegrenzer bei Stromgrenze	0 or 1	1	300
75	BIT D		40	4/15	AB_CD	Leitfrequenz AB-Signal oder Takt/Drehrichtung	0 or 1	0	300
75	BIT E		40	3/82	SMPOT	Motorpoti Wert speichern bei Netz-Aus	0 - 13	0	431
75	WORD	2075	40	9/78	ADR75	Pos-Control	0 - 65535	0	300
76	BIT 0		41	9/02	Read	EEPROM lesen	0 or 1	0	300
76	BIT 1		41	1/19	Save	Parameter in EEPROM speichern	0 or 1	0	300
76	BIT 2		41	2/02	Stdrd	Standardparameter lesen	0 or 1	0	300
76	WORD	2076	41	5/19	ADR76	Command Exec	0 - 65535	0	300
78	WORD	2078	42	5/20	ADR78	Dat-Command	0 - 65535	0	300
79	WORD	2079	125	0/03	LSpd	Produktgeschwindigkeit	0 - 30000	0	300
80	BIT 0		137	9/50	Inc	Drehzahl-, Verhältnishebung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 1		137	9/51	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 2		137	9/52	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 3		137	9/53	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 4		137	9/54	Pres1	Festdrehzahl 1 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 5		137	9/55	Pres2	Festdrehzahl 2 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 6		137	9/56	Slave	Folgebetrieb (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 7		137	9/57	TQL	Drehmomentbegrenzung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 8		137	9/58	Sync	Synchronisieren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 9		137	9/59	Motpo	Motorpotentiometer (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT A		137	9/60	CWlh	cw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT B		137	9/61	LDir	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT C		137	9/62	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT D		137	9/63	Down	Motorpotentiometer abwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT E		137	9/64	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT F		137	9/65	Ang	Winkelkorrektur (Status)	0 or 1	0	300
80	WORD	2080	137	9/79	ADR80	Pos-Status1	0 - 65535	0	300
81	BIT 1		134	8/02	Klix	Übertemperatur Kühlkörper	0 or 1	0	300
81	BIT 2		134	8/03	OverV	Überspannung	0 or 1	0	300
81	BIT 3		134	8/04	IGBTE	IGBT-Fehler (Kurzschluß, Erdschluß)	0 or 1	0	300
81	BIT 4		134	8/05	UV	Unterspannung	0 or 1	0	300
81	BIT 5		134	8/06	RiCur	BUSS-Spannung wellig	0 or 1	0	300
81	BIT 6		134	8/07	MoTmp	Übertemperatur Motor	0 or 1	0	300
81	BIT 8		134	8/08	IL20	Stromgrenze nach eingestellter Verzögerung	0 or 1	0	300
81	BIT A		134	8/09	Hall	Fehler Lagesensor	0 or 1	0	300
81	BIT C		134	8/10	MoWrn	Motorerwartung Warnung	0 or 1	0	300
81	BIT E		134	8/11	Feedb	Fehler Drehzahlrückführung	0 or 1	0	300
81	BIT F		134	8/12	ExtEr	Externer Fehler	0 or 1	0	300
81	WORD	2081	134	9/80	ADR81	Error1	0 - 65535	0	300
82	WORD	2082	123	0/01	Speed	Motordrehzahl	0 - 9999	0 min ⁻¹	300
83	BIT 0		135	8/13	OverC	Überstrom	0 or 1	0	300
83	BIT 1		135	8/14	Speed	Drehzahl > 0	0 or 1	0	300
83	BIT 2		135	8/15	Error	Sammelstörung	0 or 1	0	300
83	BIT 3		135	8/16	Msg	Meldung vorhanden	0 or 1	0	300
83	BIT 6		135	8/17	Charg	BUSS-Ladevorgang	0 or 1	0	300
83	BIT 8		135	8/18	I-Lim	Stromgrenze	0 or 1	0	300
83	BIT 9		135	8/19	4Q	4Q, Generatorischer Betrieb	0 or 1	0	300
83	BIT B		135	8/28	MoOvC	Motornennstrom überschritten	0 or 1	0	319
83	BIT C		135	8/20	BUSS	Buss-Fehler:Über-Untersp./BUSS-Spg. wellig/Übertemp.	0 or 1	0	300
83	BIT D		135	8/21	enabl	Endstufe aktiv	0 or 1	0	300
83	BIT E		135	8/22	Ready	Betrieb (BUSS geladen, kein Fehler)	0 or 1	0	300
83	WORD	2083	135	9/81	ADR83	Status2	0 - 65535	0	300
84	WORD	2084	124	0/02	Curr	Strom 30000 ± 3000.0A	0 - 30000	0	300
86	BIT 0		43	9/22	Hold	Schnell-Halt (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 1		43	9/23	Reset	Fehler Reset (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 4		43	9/24	Dir	Drehrichtung im Gegenuhrzeigersinn (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 5		43	3/81	F Jog	Freigabe Digital Sollwert	0 - 13	0	417
86	BIT 5		43	9/25	Jog	Freigabe Digital Sollwert (Befehl)	0 or 1	0	300

DeviceNet & CANopen

Sortiert nach Code/Attribut bzw. CANopen Object Index

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
86	BIT 6		43	9/26	Run	Start (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 8		43	9/27	SER	Externer Fehler (Befehl)	0 or 1	0	300
86	WORD	2086	43	5/21	ADR86	Command1	0 - 65535	0	300
87	BIT 0		44	9/34	Inc	Drehzahl-, Verhältnishebung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 1		44	9/35	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 2		44	9/36	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 3		44	9/37	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 4		44	9/38	Pres1	Festdrehzahl 1 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 5		44	9/39	Pres2	Festdrehzahl 2 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 6		44	9/40	Slave	Folgebetrieb (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 7		44	9/41	TQL	Drehmomentbegrenzung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 8		44	9/42	Sync	Synchronisieren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 9		44	9/43	Motpo	Motorpotentiometer (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT A		44	9/44	CWlh	cw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT B		44	9/45	LDIr	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT C		44	9/46	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT D		44	9/47	Down	Motorpotentiometer abwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT E		44	9/48	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT F		44	9/49	Ang	Winkelkorrektur (Befehl)	0 or 1	0	300
87	WORD	2087	44	5/22	ADR87	Pos-Command	0 - 65535	0	300
88	BIT 0		139	9/28	Hold	Schnell-Halt (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 1		139	9/29	Reset	Fehler Reset (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 4		139	9/30	Dir	Drehrichtung (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 5		139	9/31	Jog	Digital Sollwert freigegeben (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 6		139	9/32	Run	Start (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 8		139	9/33	SER	Externer Fehler (Status)	0 or 1	0	300
88	WORD	2088	139	9/82	ADR88	Status1	0 - 65535	0	300
89	BIT 8		136	8/23	PLEr	Parameter außerhalb Bereich	0 or 1	0	300
89	BIT B		136	8/24	ConEr	EPROM nicht angeschlossen	0 or 1	0	300
89	BIT D		136	8/25	R3Er	Parameter können nicht gelesen werden	0 or 1	0	300
89	BIT E		136	8/26	VerEr	Parameter im EEPROM sind falsch	0 or 1	0	300
89	BIT F		136	8/27	P3Er	Parameter können nicht gespeichert werden	0 or 1	0	300
89	WORD	2089	136	9/83	ADR89	Error2	0 - 65535	0	300
90	WORD	2090	45	4/07	PW PA	Passwort für Parameter (PG3000)	0 - 999	0	300
91	WORD	2091	46	4/08	PW CN	Passwort für Control (PG3000)	0 - 999	111	300
92	WORD	2092	47	4/09	C DSP	Auswahl der Standard-Anzeige des PG3000	0 - 15	1	300
93	WORD	2093	48	4/10	B DSP	Bargraph-Auswahl (PG3000) (Balkenanzeige)	0 - 15	2	300
94	WORD	2094	49	4/11	DSP F	Faktor Liniengeschwindigkeit/Motordrehzahl	1 - 9999	1000	300
95	WORD	2095	126	0/04	LSpd1	Produktgeschwindigkeit 30000 \leq 3000,0	0 - 30000	0	300
96	WORD	2096	127	0/05	LSpd2	Produktgeschwindigkeit 30000 \geq 300,00	0 - 30000	0	300
100	WORD	2100	50	3/37	SD48	Funktion Relais Klemme 48	0 - 13	4	300
101	WORD	2101	51	3/41	SOK43	Funktion Digitalausgang Klemme 43	0 - 13	6	300
102	WORD	2102	52	3/38	SD47	Funktion Relais Klemme 47	0 - 13	1	300
103	WORD	2103	53	3/39	SOK45	Funktion Digitalausgang Klemme 45	0 - 13	7	300
105	WORD	2105	54	3/40	SOK44	Funktion Digitalausgang Klemme 44	0 - 13	2	300
106	BIT 2		140	9/04	STD1	Ausgangsstatus der Klemme 48	0 or 1	0	300
106	BIT 3		140	9/05	STOK1	Ausgangsstatus der Klemme 43	0 or 1	0	300
106	BIT 4		140	9/06	STD2	Ausgangsstatus der Klemme 47	0 or 1	0	300
106	BIT 5		140	9/07	STOK2	Ausgangsstatus der Klemme 45	0 or 1	0	300
106	BIT 6		140	9/08	STOK3	Ausgangsstatus der Klemme 44	0 or 1	0	300
106	WORD	2106	140	9/84	AD106	Digital Ausgang	0 - 65535	0	300
107	BIT 2		121	3/42	PD48	Ausgangslogik Kl.48	0 or 1	1	300
107	BIT 3		121	3/46	POK43	Ausgangslogik Kl.43	0 or 1	1	300
107	BIT 4		121	3/43	PD47	Ausgangslogik Kl.47	0 or 1	1	300
107	BIT 5		121	3/44	POK45	Ausgangslogik Kl.45	0 or 1	1	300
107	BIT 6		121	3/45	POK44	Ausgangslogik Kl.44	0 or 1	0	300
107	WORD	2107	121	9/85	AD107	Polarität, Dig. Ausgänge	0 - 65535	0	300
108	BIT 2		122	3/25	IPL2	Eingangslogik KL. 2	0 or 1	1	300
108	BIT 3		122	3/26	IPL3	Eingangslogik KL. 3	0 or 1	1	300
108	BIT 4		122	3/27	IPL4	Eingangslogik KL. 4	0 or 1	1	300
108	BIT 5		122	3/28	IPL5	Eingangslogik KL. 5	0 or 1	1	300
108	BIT 6		122	3/29	IPL6	Eingangslogik KL. 6	0 or 1	1	300

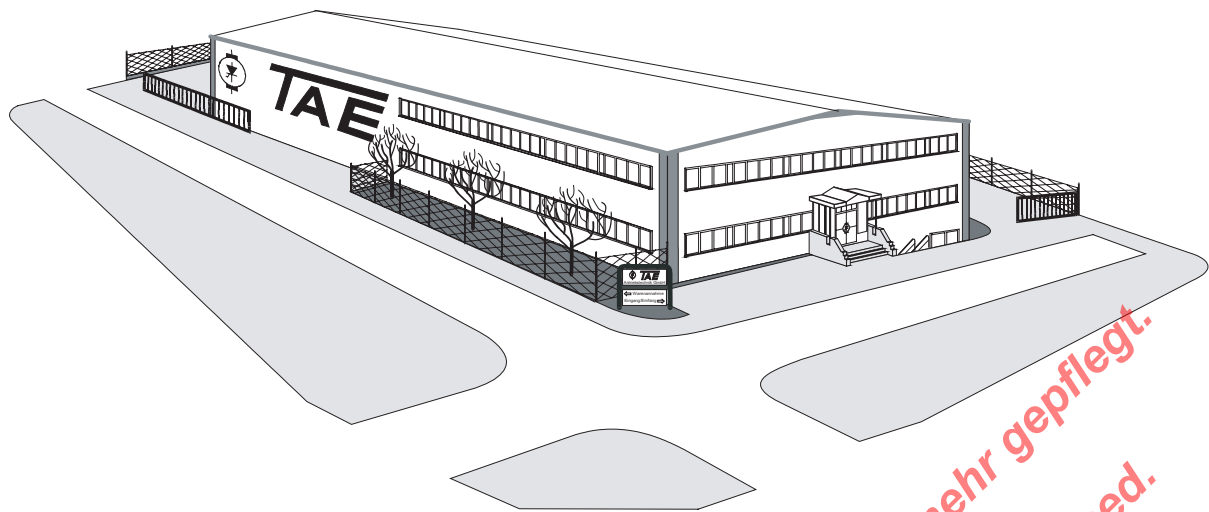
Sortiert nach Code/Attribut bzw. CANopen Object Index

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
108	BIT 7		122	3/30	IPL7	Eingangslatik KL. 7	0 or 1	1	300
108	BIT 8		122	3/31	IPL8	Eingangslatik KL. 8	0 or 1	1	300
108	BIT 9		122	3/32	IPL9	Eingangslatik KL. 9	0 or 1	1	300
108	BIT A		122	3/33	IPL10	Eingangslatik KL. 10	0 or 1	1	300
108	BIT B		122	3/34	IPL11	Eingangslatik KL. 11	0 or 1	1	300
108	BIT C		122	3/35	IPL12	Eingangslatik KL. 12	0 or 1	1	300
108	BIT D		122	3/36	IPL13	Eingangslatik KL. 13	0 or 1	1	300
108	WORD	2108	122	9/86	AD108	Eingangspolarität	0 - 65535	0	300
109	BIT 2		141	9/09	IST2	Eingangsstatus der Klemme 2	0 or 1	0	300
109	BIT 3		141	9/10	IST3	Eingangsstatus der Klemme 3	0 or 1	0	300
109	BIT 4		141	9/11	IST4	Eingangsstatus der Klemme 4	0 or 1	0	300
109	BIT 5		141	9/12	IST5	Eingangsstatus der Klemme 5	0 or 1	0	300
109	BIT 6		141	9/13	IST6	Eingangsstatus der Klemme 6	0 or 1	0	300
109	BIT 7		141	9/14	IST7	Eingangsstatus der Klemme 7	0 or 1	0	300
109	BIT 8		141	9/15	IST8	Eingangsstatus der Klemme 8	0 or 1	0	300
109	BIT 9		141	9/16	IST9	Eingangsstatus der Klemme 9	0 or 1	0	300
109	BIT A		141	9/17	IST10	Eingangsstatus der Klemme 10	0 or 1	0	300
109	BIT B		141	9/18	IST11	Eingangsstatus der Klemme 11	0 or 1	0	300
109	BIT C		141	9/19	IST12	Eingangsstatus der Klemme 12	0 or 1	0	300
109	BIT D		141	9/20	IST13	Eingangsstatus der Klemme 13	0 or 1	0	300
109	WORD	2109	141	9/87	AD109	Digital Eingang	0 - 65535	0	300
120	WORD	2120	55	2/09	SETAB	Auswahl Drehzahlrampe A oder B	0 - 15	0	300
121	WORD	2121	56	3/47	AOSEL	Funktion Analogausgang	0 - 15	1	300
122	WORD	2122	57	3/48	RSEL1	Drehzahlsollwert mit Rampe	0 - 15	1	300
123	WORD	2123	58	3/49	RSEL2	Drehzahlsollwert ohne Rampe	0 - 15	0	300
124	WORD	2124	59	3/50	RSEL3	Sollwert, Drehmoment limit	0 - 15	0	300
125	WORD	2125	60	3/51	RSEL4	Quelle max. Positionier-Drehzahl	0 - 15	0	300
126	WORD	2126	61	3/52	RSEL5	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
127	WORD	2127	62	3/53	RSEL6	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
130	WORD	2130	63	4/12	TRAN1	Verhältnisfaktor n (Master) x Wert	1 - 64000	1000	300
131	WORD	2131	64	4/13	TRAN2	Verhältnisfaktor n (Master) / Wert	1 - 64000	1000	300
132	WORD	2132	65	4/16	ANCOR	Winkelkorrektur	0 - 65535	0	300
133	WORD	2133	66	4/17	PPR M	Impulse vom Master x4	1 - 9999	120	300
134	WORD	2134	67	4/18	KPSLV	P-Verstärkung Slave (Statisch)	0 - 100	1%	300
135	WORD	2135	68	2/15	INCR	Drehzahl- / Multiplikatoranhebung	0 - 9999	0	300
136	WORD	2136	69	2/16	DECR	Drehzahl- / Multiplikatorabsenkung	0 - 9999	0	300
137	WORD	2137	70	4/20	SMOD	Auswahl der Slave-Betriebsart	0 - 2	1	300
138	WORD	2138	71	4/19	KPAM	P-Verstärkung-Beschleunigung	0 - 100	0	300
140	BYTE 1	2140	72	5/08	AI1OF	Offset Analogeingang	0 - 255	0	300
141	BYTE 2	2141	73	5/09	AI1GA	Verstärkung Analogeingang 1	0 - 255	0	300
142	BYTE 1	2142	74	5/10	AI2OF	Offset Analogeingang 2	0 - 255	0	300
143	BYTE 2	2143	75	5/11	AI2GA	Verstärkung Analogeingang 2	0 - 255	0	300
144	BYTE 1	2144	76	5/12	AO OF	Offset Analogausgang	0 - 255	0	300
145	BYTE 2	2145	77	5/13	AO GA	Verstärkung Analogausgang	0 - 255	0	300
146	BYTE 1	2146	78	5/14	ID OF	Offset Stromanzeige	0 - 255	0	300
147	BYTE 2	2147	79	5/15	ID GA	Verstärkung Stromanzeige	0 - 255	0	300
160	WORD	2160	80	2/06	MRACU	Motor-Nennstrom 30000 \pm 3000.0A	1 - 30000	0	300
161	WORD	2161	81	2/07	MPECU	Motor-Spitzenstrom 30000 \pm 3000.0A	1 - 30000	0	300
162	WORD	2162	82	4/21	PULSE	Zielimpulszahl	1 - 64000	1	300
163	WORD	2163	83	4/22	CORR	Dynamische Voreilung	0 - 9999	0	300
164	WORD	2164	84	2/04	POLES	Motor-Polzahl	2 - 32	0	300
165	WORD	2165	85	2/13	PHADR	Phase advance bei Nenndrehzahl	0 - 99	30%	300
166	WORD	2166	86	2/03	RATSP	Motor-Nennndrehzahl (Bei BL-N-Motoren die kleinere Drehzahl angeben)	0 - 6000	0 min ⁻¹	300
167	WORD	2167	87	2/14	PHADM	Phase advance bei Maximal Drehzahl	0 - 99	50%	300
168	WORD	2168	88	5/04	COBRE	Kommutierungspause	10 - 50	10	300
170	WORD	2170	89	3/03	SRUN	Reglerfreigabe	0 - 13	3	300
171	WORD	2171	90	3/05	SDIR	Drehrichtungsumkehr (Masterbetrieb)	0 - 13	5	300
172	WORD	2172	91	3/06	SHOLD	Schnellhalt	0 - 13	6	300
174	WORD	2174	92	3/04	SPRS1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 13	4	300
175	WORD	2175	93	3/07	SPRS2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 13	7	300
176	WORD	2176	94	3/09	SUP	Motorpotentiometer aufwärts	0 - 13	9	300
177	WORD	2177	95	3/10	SDOWN	Motorpotentiometer abwärts	0 - 13	10	300

DeviceNet & CANopen

Sortiert nach Code/Attribut bzw. CANopen Object Index

Code/ Attribut	Daten Format	CANopen Objekt Index	Parameter-Nr. DeviceNet	TAE	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
178	WORD	2178	96	3/08	SMOT	Motorpotentiometer EIN / AUS	0 - 13	8	300
180	WORD	2180	97	3/11	SINC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnisanehebung	0 - 13	11	300
181	WORD	2181	98	3/12	SDEC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnisabsenkung	0 - 13	12	300
182	WORD	2182	99	3/13	SSLAV	Master- / Slave	0 - 13	13	300
183	WORD	2183	100	3/02	SRES	Reset-Störung	0 - 13	2	300
184	WORD	2184	101	3/14	SSPER	Drehzahlstwertfehler unterdrücken	0 - 13	0	300
185	WORD	2185	102	3/15	SSYNC	Winkelsynchron / Drehzahlsynchron	0 - 13	1	300
186	WORD	2186	103	3/17	SICW	Endschalter in Uhrzeigersinn (cw)	0 - 13	0	300
187	WORD	2187	104	3/18	SICCW	Endschalter gegen Uhrzeigersinn (ccw)	0 - 13	0	300
188	WORD	2188	105	3/19	SSETB	Anwahl Rampe A oder B	0 - 13	0	300
189	WORD	2189	106	3/16	SANG	Winkelkorrektur	0 - 13	0	300
190	WORD	2190	107	3/20	SLDIR	Drehrichtungswechsel bei Folgeantrieben	0 - 13	0	300
191	WORD	2191	108	3/21	STQL	Externe Drehmomentgrenze	0 - 13	0	333
192	WORD	2192	109	3/22	SSER	Externer Fehlerabschaltung	0 - 13	0	333
193	WORD	2193	110	3/23	SSDC	Reglerendstufe Inaktiv	0 - 13	0	300
194	WORD	2194	111	3/24	STLAP	M-limit Analog / Programmierbar	0 - 13	0	300
200	BYTE 1	2200	-	3/56	PP0R	Profibus Parameter 0 lesen	0 - 255	0	402
201	BYTE 2	2201	-	3/57	PP0W	Profibus Parameter 0 schreiben	0 - 255	0	402
202	BYTE 1	2202	-	3/58	PP1R	Profibus Parameter 1 lesen	0 - 255	0	402
203	BYTE 2	2203	-	3/59	PP1W	Profibus Parameter 1 schreiben	0 - 255	0	402
204	BYTE 1	2204	-	3/60	PP2R	Profibus Parameter 2 lesen	0 - 255	0	402
205	BYTE 2	2205	-	3/61	PP2W	Profibus Parameter 2 schreiben	0 - 255	0	402
206	BYTE 1	2206	-	3/62	PP3R	Profibus Parameter 3 lesen	0 - 255	0	402
207	BYTE 2	2207	-	3/63	PP3W	Profibus Parameter 3 schreiben	0 - 255	0	402
208	BYTE 1	2208	-	3/64	PP4R	Profibus Parameter 4 lesen	0 - 255	0	402
209	BYTE 2	2209	-	3/65	PP4W	Profibus Parameter 4 schreiben	0 - 255	0	402
210	BYTE 1	2210	-	3/66	PP5R	Profibus Parameter 5 lesen	0 - 255	0	402
211	BYTE 2	2211	-	3/67	PP5W	Profibus Parameter 5 schreiben	0 - 255	0	402
212	BYTE 1	2212	-	3/68	PP6R	Profibus Parameter 6 lesen	0 - 255	0	402
213	BYTE 2	2213	-	3/69	PP6W	Profibus Parameter 6 schreiben	0 - 255	0	402
214	BYTE 1	2214	-	3/70	PP7R	Profibus Parameter 7 lesen	0 - 255	0	402
215	BYTE 2	2215	-	3/71	PP7W	Profibus Parameter 7 schreiben	0 - 255	0	402
216	WORD	2216	112	2/26	PTQL	Drehmomentgrenze Programmierbar 1000 $\hat{=}$ 100.0%	0 - 1000	1000	412
217	BIT 0		113	9/66	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 1		113	9/67	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 5		113	3/80	INVCD	Invertiere Zähler Parameter 0/06 und 0/07 (Befehl)	0 - 13	0	423
217	BIT 7		113	3/79	ENPOS	Positionierung freigeben (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 8		113	3/74	STPOS	Gehe zur ersten Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 9		113	3/75	BRCUR	Bremskurventyp: Linear/S-Kurve (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT C		113	3/76	REPOS	Reset Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT D		113	3/77	REFPO	Definiere Positionsrichtung (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT E		113	3/78	GSPOS	Gehe zur Anfangsposition (Befehl)	0 - 13	0	417
217	WORD	2217	113	5/18	CONT2	Control2	0 - 65535	0	300
218	BIT 0		133	9/68	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 1		133	9/69	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 2		133	9/70	POLSR	Leitdrehzahl erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 3		133	9/71	POSNO	Position nicht in Ordnung (Überschreiten) (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 4		133	9/72	RPOSR	Referenzposition ist erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 5		133	9/76	INVCD	Invertiere Parameter 0/06 und 0/07 (Status)	0 or 1	0	423
218	BIT 6		133	9/73	HLPOS	Position beim Positionsregler gehalten (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT A		133	9/74	POSOK	Position ist in Ordnung (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT B		133	9/75	DMFRQ	Masterfrequenz gesperrt (Status)	0 or 1	0	417
218	WORD	2218	133	9/68	AD218	Control2 Stat	0 - 65535	0	413
219	WORD	2219	114	2/27	MPTUL	Motorpoti Verhältnisfaktor Begrenzung im Slavemodus (Auf)	0 - 100	0%	414
220	WORD	2220	115	2/28	MPTDL	Motorpoti Verhältnisfaktor Begrenzung im Slavemodus (Ab)	0 - 100	0%	414
221	WORD	2221	116	2/34	MPOSP	Maximale Drehzahl der Positionierung	0 - 6000	100 min ⁻¹	417
222	WORD	2222	117	2/35	WINPO	Positionsfenster (Geberimpulse x4)	1 - 255	30	417
223	WORD	2223	118	2/36	KPP P	Proportionale Verstärkungsfaktor für Positionierung	0 - 255	75	417
224	WORD	2224	119	2/29	DEC C	Verzögerung Rampe C 5999 $\hat{=}$ 599,9s	1 - 5999	1800	417
225	WORD	2225	120	2/37	ADJBC	Bremskurve justieren 1000 $\hat{=}$ 100,0s	1 - 1000	10	417
226	WORD	2226	-	5/16	AJTRC	Justiere Drehmoment-Regulations-Kurve	0 - 1000	10	422



Hauptsitz und Vertretungen

Hauptsitz

Deutschland

Lieferanschrift:

TAE Antriebstechnik GmbH
Am Kappengraben 20
D-61273 Wehrheim

Postanschrift:

TAE Antriebstechnik GmbH
Postfach 1163
D-61268 Wehrheim

E-mail:

info@tae-antriebstechnik.de

Internet:

<http://www.tae-antriebstechnik.de>

Telefon: +49 60 81 95 13-0
Fax Einkauf: +49 60 81 5 94 72
Fax Verkauf: +49 60 81 98 00 52

Vertretung - Deutschland

Erhardt Antriebstechnik GmbH
Silcherstraße 8
D-71691 Freiberg a.N.
Telefon: +49 71 48 16 16 64
Fax: +49 71 48 16 16 65

Auslandsvertretungen

Belgien

ESCO drives & automation
Kouterveld Culliganlaan 3
B-1831 Diegem
Telefon: +32 2 717 64 30
Fax: +32 2 717 64 31

Dänemark

Thrige Electric A/S
Energivej 25
DK-5260 Odense S
Telefon: +45 63 95 11 11
Fax: +45 63 95 11 12

Finnland

Finndrive Oy
Sirrikuja 4 E
FIN-00940 Helsinki
Telefon: +358 9 342 1543
Fax: +358 9 342 1548

Frankreich

SB Automation
ZAE les Glaises
3, allée des garays
F-91872 Palaiseau Cedex
Telefon: +33 1 69 32 01 03
Fax: +33 1 69 32 01 04

Niederlande

Elektro Drive B.V.
1e Dwarstocht 14
NL-1500 EB Zaandam
Telefon: +31 75 61 66 656
Fax: +31 75 61 79 500

Schweiz

Hardmeier Electronics AG
Weststrasse 115
CH-8408 Winterthur
Telefon: +41 52 355 12 12
Fax: +41 52 355 12 11

Taiwan

An Fam Enterprise Co., Ltd.
Address: 6F.-11, No.351, Sec.2,
Zhongshan Rd., Zhonghe City 235,
Taipei Taiwan, R.O.C.
Telefon: 886-2-8221-8716
Fax: 886-2-8221-8718

USA

MSI - Motor Systems, Inc
501 TechneCenter Drive
Milford Ohio 45150
Telefon: +1 513 576 1725
Fax: +1 513 576 1915

This product is discontinued and the document is no longer serviced.