

# Option für TA-BL/P Serie

# ***Profibus-DP***

Inbetriebnahme- und Einstellanleitung

Gültig für Art.-Nr.:29553-0F

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

# Profibus-DP

## INHALTSVERZEICHNIS

<b>1 Sicherheitshinweise</b> .....	<b>3</b>
1.1 Hinweis .....	3
1.2 Verordnungen und Vorschriften .....	3
<b>2 Allgemeines</b> .....	<b>3</b>
2.1 Zielgruppe .....	3
2.2 Haftung .....	3
2.3 Identifikation .....	4
<b>3 Produktbeschreibung</b> .....	<b>5</b>
3.1 Einleitung .....	5
3.2 Verwendungszweck .....	5
3.3 Funktionsbeschreibung .....	5
<b>4 Inbetriebnahme der Profibus-Optionskarte</b> .....	<b>8</b>
<b>5 Kommunikation mit dem Profibus-DP</b> .....	<b>9</b>
5.1 Beschreibung der Parametertabelle: .....	9
5.2 Übersichtstabellen der Profibusadressen .....	10
5.2.0 Sortiert nach TAE-Parameter-Nr. ....	10
5.2.1 Sortiert nach Profibus-Nr. ....	15

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

## 1 Sicherheitshinweise

### 1.1 Hinweis

Die Profibus-Kommunikationskarte ist ein Zubehörgerät für die Antriebsgeräteserie TA-BL/P... . Es unterliegt daher den gleichen Sicherheitsbedingungen. Für die Inbetriebnahme eines Regelgerätes ist es zwingend erforderlich, die zugehörige Betriebsanleitung zur Hilfe zu nehmen. Die vorliegende Profibus-Bedienungsanleitung ersetzt diese nicht.

#### Zugehörige Bedienungsanleitungen:

- [1] Inbetriebnahme- und Einstellanleitung „TA-BL/P der Firma TAE
- [2] PC Bediensoftware „Drive Administrator“ für bürstenlose Gleichstrommotoren der Firma TAE
- [3] Profibus, Profibus Profil, Profil für drehzahlveränderliche Antriebe, PROFIDRIVE Best.-Nr. 3.071 bei Profibus Nutzerorganisation.

Elektronische Geräte sind grundsätzlich nicht ausfallsicher. Der Anwender ist dafür verantwortlich, daß bei Ausfall des Gerätes der Antrieb in einen sicheren Zustand geführt wird.

### 1.2 Verordnungen und Vorschriften

Bei der elektrischen Installation sind die allgemeinen Installationshinweise zu beachten:

- VDE0100** Bestimmung für das Errichten von Starkstromanlagen mit Nennspannungen bis 1000V.
- VDE0113** Bestimmungen für die elektrische Ausrüstung von Be- Und Verarbeitungsmaschinen.
- VDE0160** Ausrüstung von Starkstromanlagen mit elektronischen Betriebsmitteln.

Kommt das Regelgerät in besonderen Anwendungsbereichen zum Einsatz, so sind die dafür geforderten Unfallverhütungsvorschriften und Normen zu beachten.

## 2 Allgemeines

Nach der Produktion werden alle Geräte auf Ihre volle Funktion geprüft und durchlaufen dann einen 200-stündigen Dauertest. Vor Auslieferung erhalten diese Geräte nochmals eine vollständige Funktionsprüfung.

Durch diese Maßnahmen wollen wir sicherstellen, daß nur einwandfreie Geräte ausgeliefert werden. Im Normalfall sind bei richtiger Antriebsdimensionierung und Beachtung der Hinweise in der Betriebsanleitung keine Störungen zu erwarten. Sollte dennoch ein Defekt auftreten, setzen Sie sich bitte mit unserer Vertretung in Verbindung oder wenden sich direkt an uns.

### 2.1 Zielgruppe

Diese Bedienungsanleitung wendet sich an Anwender, die aufgrund ihrer Qualifikation dazu befähigt sind, einen ordnungsgemäßen und fachgerechten Umgang mit diesem Gerät zu gewährleisten.

### 2.2 Haftung

Defekte innerhalb des Gerätes sollten nicht vom Anwender behoben werden . Nichtautorisierte Eingriffe führen zum Erlöschen jeglicher Garantieansprüche gegenüber TAE.

Eingriffe des Anwenders z.B. zu Reparaturmaßnahmen führen zu Haftungsausschlüssen gegenüber TAE.

Bestehen Zweifel über die Fehlerursache und deren Behebung, sollte TAE benachrichtigt werden, um weiteren Schäden vorzubeugen.

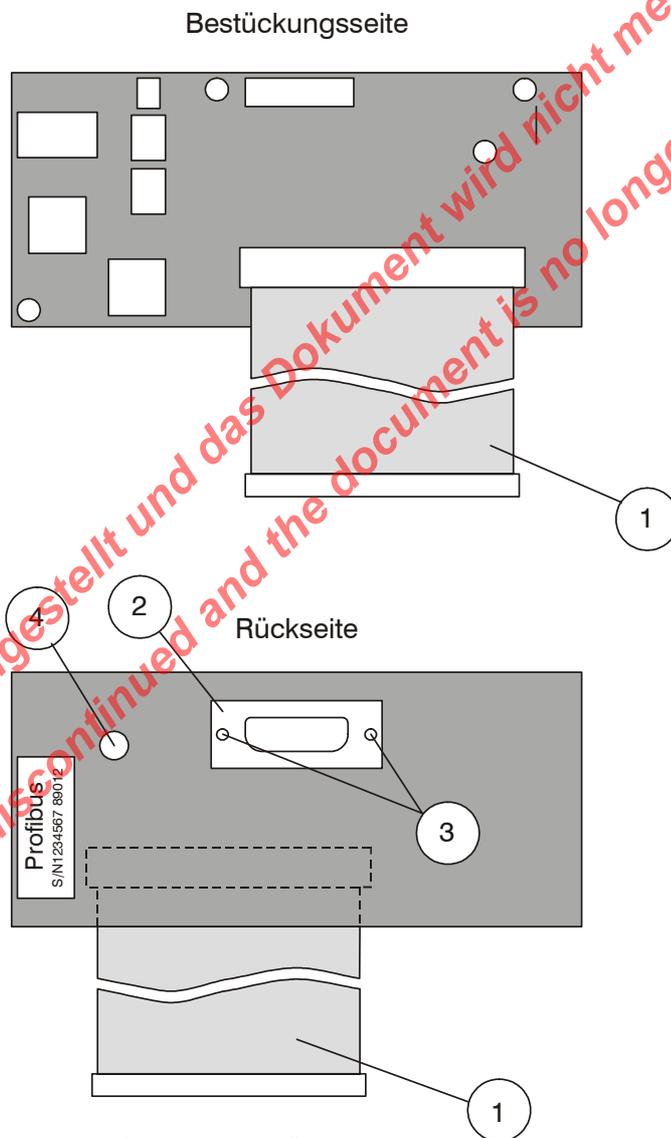
# Profibus-DP

## 2.3 Identifikation

Bei der Profibus-Karte handelt es sich um eine Erweiterungskarte, die bei Regelgeräten für Bürstenlose Gleichstrommotoren des Typs TA-BL/P zum Einsatz kommt.

Artikelnummer der Profibus-Optionskarte:

	TA-BL 1.2 bis 6.2
29553-2F	TA-BL 4.1 bis 6.1
29553-3F	TA-BL 8.1 bis 10.1
29553-4F	TA-BL 15.1 bis 300.1



- ① Flachbandkabel zum Anschluß an Regelgerät TA-BL/P
- ② 9 polige Sub-D Buchse zum Anschluß des Profibus
- ③ Befestigungspunkt
- ④ Data-LED: Kommunikation OK

## 3 Produktbeschreibung

### 3.1 Einleitung

Die Feldbusnorm PROFIBUS, EN 50170, umfaßt einen weiten Bereich von Anwendungen in der Automatisierungstechnik, von der Steuerungs- und Leitebene bis hinunter zur Feldebene. Für den Einsatz mit den drehzahlveränderlichen Antrieben TA-BL/P wird hiervon nur eine Untermenge benötigt, das spezielle Profil für drehzahlveränderliche Antriebe. Dieses spezielle Profibus-Profil wurde vom Fachausschuß 5 (Profidrive) der Profibus Nutzerorganisation e.V. im September 1997 verabschiedet und basiert auf dem Profibus-DP Protokoll.

### 3.2 Verwendungszweck

Die Optionskarte ermöglicht die Anbindung der programmierbaren Regelgeräte des Typs TA-BL/P an ein Profibus-DP Netzwerk. Mit Hilfe der Optionskarte können die Regelgeräte gesteuert und programmiert werden.

Die Anschaltung an ein Profibus-DP Netzwerk erfolgt mittels einer 9 poligen Sub-D Buchse.

Die Profibus Optionskarte unterstützt nachfolgende Funktionen:

- Übertragungsgeschwindigkeit von 9.6 kBaud bis zu 12 MBaud
- Umschaltung der Übertragungsgeschwindigkeit durch den Master (Auto-Baud Funktion)
- Freeze und Sync Modus
- Repeater Control Signal

Wird die Optionskarte angesprochen und es findet ein Datenaustausch statt, so wird dies durch die gelbe "Data" Leuchtdiode auf der Profibus-Karte angezeigt.

### 3.3 Funktionsbeschreibung

Die Profibus-Optionskarte erlaubt den Betrieb der TA-BL/P Regelgeräte an einem Profibus-DP Kommunikationsbus. Der gesamte Datenaustausch zwischen der Profibus-Karte und einer externen Steuerung basiert auf den Konventionen der Profibus Nutzerorganisation.

Detaillierte Informationen über das Profil für drehzahlveränderliche Antriebe erhalten Sie im Kapitel 1.1 Punkt [3].

Von der Profibus Nutzerorganisation sind insgesamt fünf verschiedene PPO Typen (PPO = Parameter-Prozeßdaten-Objekte) festgelegt. Es werden die PPO Typen 1 bis 5 unterstützt.

Welchen Typ Sie am Besten einsetzen, hängt von dem zur Verfügung stehenden Adreßbereich im Master (z.B. der SPS), der maximal zulässigen Zykluszeiten, der Anzahl der Stationen und natürlich von Ihrem Regelungskonzept ab.

Bei allen PPO Typen werden bei jedem Zyklus das Steuerwort (STW), der Hauptsollwert (HSW), das Statuswort (STW) und der Hauptistwert (HIW) übertragen. Diese Daten werden auch als Prozeßdaten (PZD) bezeichnet. Die Prozeßdaten (PZD) dienen zur Steuerung des Antriebs. Jedes Wort hat eine Länge von 16 Bit = 2 Byte.

Beim PPO Typen 1, 2 und 5 werden zudem noch weitere 4 Worte übertragen, die der Programmierung dienen. Dies sind die Parameterkennung (PKE), der Subindex (IND) und der Parameterwert (PWE). Mit Hilfe der Parameterkennung (PKE) wird festgelegt, welche Aktion ausgeführt werden soll (z.B. Parameter schreiben oder lesen) und um welchen Parameter (Parameter Nummer) es sich handelt. Diese Daten werden als Parameter-Kenn-Werte (PKW) bezeichnet.

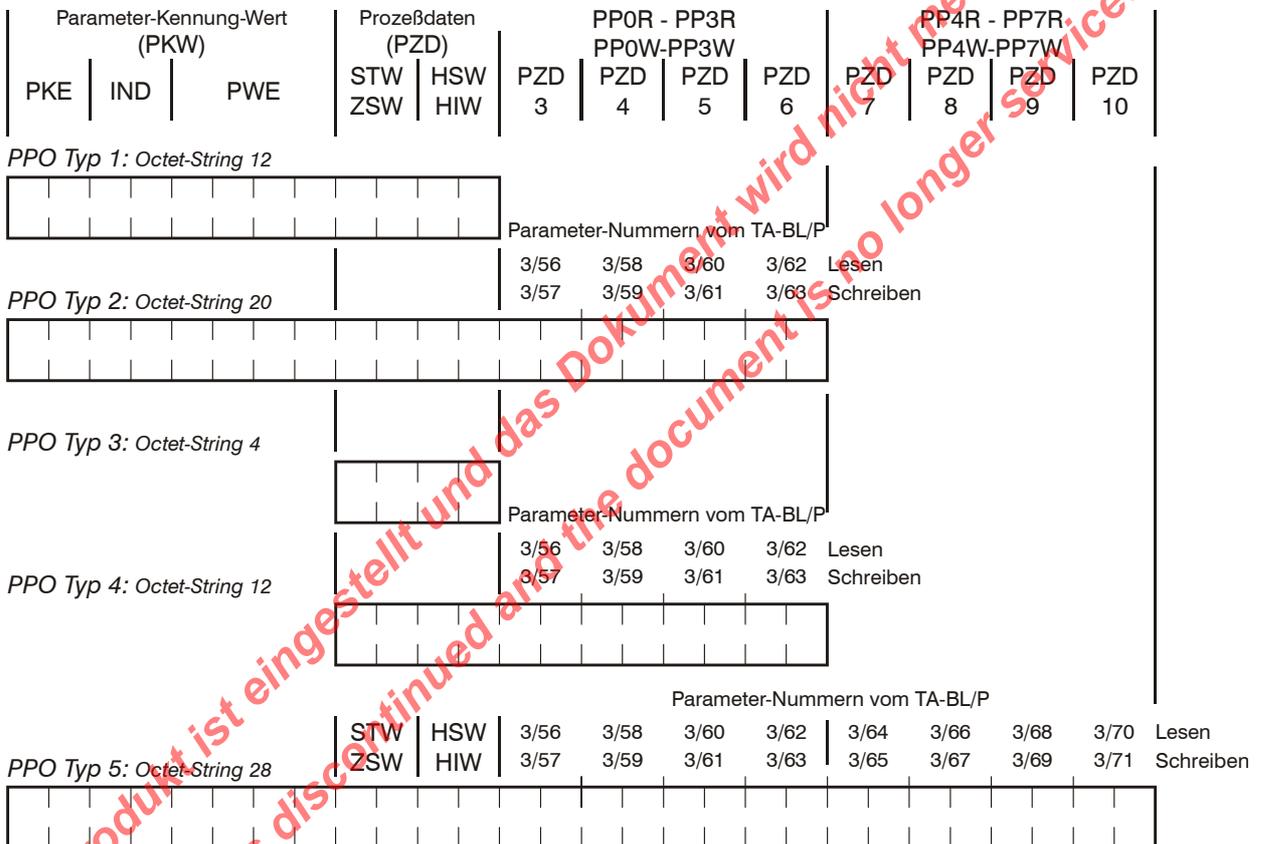
# Profibus-DP

PPO vom Typ 3 und Typ 4 sind reine Prozeßdaten-objekte (PZDO) für Anwendungen, die ohne zyklische Parameterbearbeitung auskommen.

Parameter-Kennung-Wert (PKW) dient der Parametrierung und dem Auslesen von Parameter-Istwerten. Diese kann auch Online während des Betriebs erfolgen.

Bei den PPO-Typen 2, 4 und 5 werden außerdem die Prozeßdaten (PZD) von und zu dem Antrieb transportiert. Bei den PPO-Typen 2 und 4 werden die Prozeßdaten über PP0W/PP0R bis PP3W/PP3R und beim Prozeßtyp 5 über PP0W/PP0R bis PP7W/PP7R übertragen.

Nachfolgend ist der Aufbau der PPO Typen 1 bis 5 skizziert:



- PKW: Parameter-Kennung-Wert
- PZD: Prozeßdaten
- PKE: Parameter-Kennung (1. und 2. Octet)
- IND: Subindex (3. Octet), 4. Octet ist reserviert
- PWE: Parameter-Wert (5. bis 8. Octet)
- STW: Steuerwort
- ZSW: Zustandswort
- HSW: Hauptsollwert
- HIW: Hauptistwert

## Profibus-DP

Die nachstehende Tabelle zeigt die Belegung des Steuerworts (STW) und des Zustandsworts (ZSW), die zusammen mit dem Hauptsollwert (HSW) und dem Hauptistwert (HIW) die Prozeßdaten (PZD) bilden.

### Steuerwort: (STW)

Bit	Beschreibung	Bemerkung
0	Ein	0: Stop
1	N_AUS2	nicht unterstützt, muß 1 sein
2	N_AUS3	nicht unterstützt, muß 1 sein
3	Betrieb freigegeben	0: Runterlauf wie programmiert
4	N_HLG_sperren	0: Rampengenerator Ausgang auf 0 setzen
5	N_HLG_stoppen	nicht unterstützt, muß 1 sein
6	Sollwert freigegeben	0: Rampengenerator Eingang auf 0 setzen
7	Quittieren	Störung zurücksetzen
8	Tippen 1	nicht verwendet
9	Tippen 2	nicht verwendet
10	Steuerung durch Profibus	1: Steuerung durch Profibus
11-15	nicht verwendet	

### Zustandswort (ZSW)

Bit	Beschreibung	Bemerkung
0	Gerät ist einschaltbereit	Elektronikspannung vorhanden
1	Gerät ist betriebsbereit	Zwischenkreis geladen
2	Betrieb freigegeben	Endstufe freigegeben
3	Störung	0: kein Fehler
4	kein AUS2	nicht verwendet
5	kein AUS3	nicht verwendet
6	Einschaltsperr	nicht verwendet
7	Warnung	0: keine Warnung
8	$n_{\text{soll}}/n_{\text{ist}}$ ist im Toleranzbereich	im Toleranzbereich
9	Steuerung durch Profibus	0: Betrieb über Steuerklemmen
10	Solldrehzahl erreicht	0: Ist-drehzahl ungleich Soll-drehzahl
11-15	nicht verwendet	

## Profibus-DP

Nachfolgend ist der Aufbau des Parameter-Kenn-Wertes aufgeführt, der zur Parametrierung über den Profibus verwendet wird.

Der Parameter-Kenn-Wert (PKW) wird aus der Auftrags- bzw. Antwortkennung (AK), und der Parameternummer (PNU) gebildet. Die Auftragskennung kennzeichnet die auszuführende Aktion, wie z.B. Parameter lesen oder schreiben, und die Parameternummer die Profibus-Parameternummer des Parameters. Eine Liste aller Profibus-Parameternummern entnehmen Sie bitte dem Kapitel 5.2 Parametertabelle der Profibusadressen.

Nachfolgend eine Auflistung der gebräuchlichen Auftragskennungen und eine Liste der möglichen Fehlerkennungen bei fehlerhafter Übertragung, welche im Fehlerfall anstelle des Parameterwertes (PWE) gemeldet wird.

### Auftragskennung

Auftragskennung	Funktion	Antwortkennung	
		Positiv	Negativ
1	Parameter anfordern	1	7
2	Parameter ändern	1	7

### Antwortkennung im Fehlerfall (Meldung erfolgt im PWE)

Fehlernummer	Fehlerursache
0	unzulässige Parameternummer (PNU)
12	Zugriff nicht erlaubt, Paßwort für Zugriff auf Gruppe 5 falsch
103	Anfrage nicht unterstützt

## 4 Inbetriebnahme der Profibus-Optionskarte

Die Geräteadresse des Profibus Adapters muß manuell mittels der Bedieneinheit "PG3000" oder der PC Bedienssoftware "Drive Administrator" im Parameter "ADR" (Mode 4, Parameter 6) des TA-BL/P Regelgerätes eingestellt werden. Dem Master muß nun mitgeteilt werden, daß es einen neuen Teilnehmer am Profibus gibt. Zum Betrieb der Profibus-Karte muß die GSD-Datei installiert werden. Bei der GSD-Datei handelt es sich um ein Treiberfile mit Informationen über den Profibus-Adapter.

Sie können die GSD Datei über die unten aufgeführten Bezugsquellen erhalten.

- Im Internet über unsere Homepage
- On-Line über die Mailbox des Profibus Schnittstellen Centers in Fürth unter der Telefonnummer (0911/737972)
- Per Post auf Diskette von unserer Hauptniederlassung. Die Adresse entnehmen Sie bitte der Seite 2 dieser Bedienungsanleitung.

Sie müssen sich nun für einen der Parameter-Prozeßdaten-Objekt (PPO) Typ 1 bis 5 entscheiden (siehe auch Kapitel 3.3, Funktionsbeschreibung). Dann kann der Master mit dem Regelgerät kommunizieren. Der ordnungsgemäße Datenaustausch wird mittels der gelben "Data-LED" signalisiert.

5 Kommunikation mit dem Profibus-DP



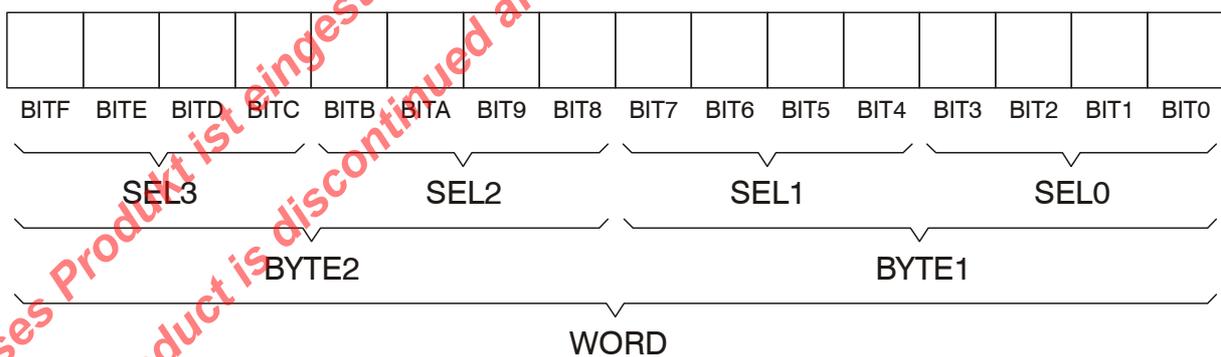
**Eine Veränderung der Parameter der Gruppe 4 darf nur von Fachpersonal vorgenommen werden. Die Parametergruppe 5 ist nur durch TAE-Personal veränderbar (TAE internes Passwort).**

5.1 Beschreibung der Parametertabelle:

- Die Parameter der Gruppe 0 kann nur gelesen werden.
- Die Parameter der Gruppe 1 bis 5 dienen zur Parametrierung der TAE-Reglerserie TA-BL/P.
- Die Parameter der Gruppe 8 und 9 sind nur über einen PROFIBUS erreichbar.
- Die Parametergruppen 0 bis 5, 8 und 9 können durch ihre Profibusnr. (Adresse der Parameter für den PROFIBUS) über den Profibus-DP geändert bzw. angefordert werden.
- Bezüglich der verwendeten Wortbreiten sind folgende Ordnungsbegriffe festgelegt worden:

**Wertdarstellung:**

- 1-Bit-Wort = 1BIT
- 4-Bit-Wort = 1SEL
- 8-Bit-Wort = 1BYTE
- 16-Bit-Wort = 1WORD



# Profibus-DP

## 5.2 Übersichtstabellen der Profibusadressen

### 5.2.0 Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
82	WORD	0/01	Speed	Motordrehzahl	0 - 9999	0 min <sup>-1</sup>	300
84	WORD	0/02	Curr	Strom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	0 - 30000	0	300
79	WORD	0/03	LSpd	Produktgeschwindigkeit	0 - 30000	0	300
95	WORD	0/04	LSpd1	Produktgeschwindigkeit 30000 $\hat{=}$ 3000.0	0 - 30000	0	300
96	WORD	0/05	LSpd2	Produktgeschwindigkeit 30000 $\hat{=}$ 300.00	0 - 30000	0	300
24	WORD	0/06	PosLo	Position (low)	0 - 65535	0	300
25	WORD	0/07	PosHi	Position (high) x65536	0 - 65535	0	300
27	WORD	0/08	Lead	Leitdrehzahl	0 - 9999	0 min <sup>-1</sup>	300
37	WORD	0/09	SW	Software Version	0 - 64000	0	300
40	WORD	0/10	BusV	(BUSS) Zwischenkreisspannung	0 - 9999	0 V	300
32	WORD	0/11	ARVSP	Aktueller Drehzahl Sollwert	0 - 9999	0 min <sup>-1</sup>	300
64	WORD	1/02	MAXS	Maximale Drehzahl	100 - 6000	1000 min <sup>-1</sup>	300
66	WORD	1/03	MINS	Minimale Drehzahl	0 - 6000	0 min <sup>-1</sup>	300
2	WORD	1/04	PRST1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 64000	0	300
3	WORD	1/05	PRST2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 64000	0	300
4	WORD	1/06	PRST3	Festdrehzahl 3 / Drehzahlverhältnis 3	0 - 64000	0	300
60	WORD	1/07	IL1Q	Maximaler Strom bei mot. Betrieb1Q (zB. 100 $\hat{=}$ 10.0A)	1 - I <sub>max</sub> <sup>1</sup>	I <sub>max</sub> <sup>1</sup>	300
74	BIT 0	1/08	4Qen	Generatorischer Betrieb, Freigabe	0 or 1	0	300
62	WORD	1/09	IL4Q	Stromgrenze, Generatorbetrieb (zB. 100 $\hat{=}$ 10.0A)	1 - I <sub>max</sub> <sup>1</sup>	I <sub>max</sub> <sup>1</sup>	300
48	WORD	1/10	RAMP	Drehzahlrampentyp	0 - 2	1	315
56	WORD	1/11	ACCEL	Beschleunigungszeit A (Hochlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	100	300
58	WORD	1/12	DECEL	Verzögerungszeit A (Runterlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	100	300
74	BIT 5	1/13	LeaDe	Geführte Verzögerung bei Reglersperre	0 or 1	1	300
74	BIT 4	1/14	BraDe	0,5s Haltemoment bei n < 10 min <sup>-1</sup>	0 or 1	0	300
74	BIT 6	1/15	DelOf	Reglersperre bei Sollwert=0 & n=0	0 or 1	0	300
50	WORD	1/16	P AMP	Drehzahlregler P - Verstärkung	0 - 100	3%	300
52	WORD	1/17	I AMP	Drehzahlregler, Integral-Anteil	0 - 100	2%	300
47	WORD	1/18	YIOP	Wirkungsbereich I-Anteils beim n-Regler	1 - 255	255 min <sup>-1</sup>	300
76	BIT 1	1/19	Save	Parameter in EEPROM speichern	0 or 1	0	300
76	BIT 2	2/02	Stdrd	Standardparameter lesen	0 or 1	0	300
166	WORD	2/03	RATSP	Motor-Nenn Drehzahl (Bei BL-N-Motoren die kleinere Drehzahl angeben)	0 - 6000	0 min <sup>-1</sup>	300
164	WORD	2/04	POLES	Motor-Polzahl	2 - 32	0	300
72	WORD	2/05	PPR	Impulszahl des Motordrehzahlgebers x4	1 - 9999	0	300
160	WORD	2/06	MRACU	Motor-Nennstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
161	WORD	2/07	MPECU	Motor-Spitzenstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
67	WORD	2/08	OCTIM	Überstromzeit (bei n < 300 min <sup>-1</sup> )	0 - 200	80 s	300
120	WORD	2/09	SETAB	Auswahl Drehzahlrampe A oder B	0 - 15	0	300
10	WORD	2/10	ACC B	Beschleunigungszeit B (Hochlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	300
11	WORD	2/11	DEC B	Verzögerungszeit B (Runterlauf) 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	300
74	BIT E	2/12	PhAdv	Phase advance aktivieren	0 or 1	0	300
165	WORD	2/13	PHADR	Phase advance bei Nenn Drehzahl	0 - 99	30%	300
167	WORD	2/14	PHADM	Phase advance bei Maximal Drehzahl	0 - 99	50%	300
135	WORD	2/15	INCR	Drehzahl- / Multiplikatoranhebung	0 - 9999	0	300
136	WORD	2/16	DECR	Drehzahl- / Multiplikatorabsenkung	0 - 9999	0	300
12	WORD	2/17	FINE	Drehzahlfeinabstimmung (0,25min <sup>-1</sup> Schritte)	0 - 3	0	300
59	WORD	2/18	SWTR	Drehzahlmeldung	10 - 9999	100 min <sup>-1</sup>	300
61	WORD	2/19	IL20	Meldeverzögerung, Stromgrenze erreicht	0 - 9999	1	300
74	BIT 7	2/20	CodO	Feste Konfiguration der Digitalausgänge	0 or 1	0	300
74	BIT 2	2/21	DirAn	Drehrichtungsumkehr bei negativer Sollwert	0 or 1	0	300
74	BIT A	2/22	4mA	Analoginput 1: 0-20mA / 4-20mA	0 or 1	0	300
54	WORD	2/23	CLT1	Drehmomentgrenze, Zeitkonstante 30000 $\hat{=}$ 300.00s	1 - 30000	1	321
63	WORD	2/24	UVTIM	Unterspannungsabschaltung, Verzögerung 30000 $\hat{=}$ 3000.0s	0 - 30000	1	325
69	WORD	2/25	OV 4Q	Maximale Zwischenkreisspannung bei 4Q	100 - 1000	900V	325
216	WORD	2/26	PTQL	Drehmomentgrenze Programmierbar 1000 $\hat{=}$ 100.0%	0 - 1000	1000	412
219	WORD	2/27	MPTUL	Motorpoti Verhältnisfaktor Begrenzung im Slavemodus (Auf)	0 - 100	0%	414
220	WORD	2/28	MPTDL	Motorpoti Verhältnisfaktor Begrenzung im Slavemodus (Ab)	0 - 100	0%	414
224	WORD	2/29	DEC C	Verzögerung Rampe C 5999 $\hat{=}$ 599.9s	1 - 5999	1800	417
6	WORD	2/30	PHMAX	Maximale Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
7	WORD	2/31	PLMAX	Maximale Sollposition x1	0 - 65535	0	417
8	WORD	2/32	PHIGH	Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
9	WORD	2/33	PLOW	Sollposition x1	0 - 65535	0	417
221	WORD	2/34	MPOSP	Maximale Drehzahl der Positionierung	0 - 6000	100 min <sup>-1</sup>	417

## Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
222	WORD	2/35	WINPO	Positionsfenster (Geberimpulse x4)	1 - 255	30	417
223	WORD	2/36	KPP_P	Proportionale Verstärkungsfaktor für Positionierung	0 - 255	75	417
225	WORD	2/37	ADJBC	Bremskurve justieren 1000 $\geq$ 100,0s	1 - 1000	10	417
183	WORD	3/02	SRES	Reset-Störung	0 - 13	2	300
170	WORD	3/03	SRUN	Reglerfreigabe	0 - 13	3	300
174	WORD	3/04	SPRS1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 13	4	300
171	WORD	3/05	SDIR	Drehrichtungsumkehr (Masterbetrieb)	0 - 13	5	300
172	WORD	3/06	SHOLD	Schnellhalt	0 - 13	6	300
175	WORD	3/07	SPRS2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 13	7	300
178	WORD	3/08	SMOT	Motorpotentiometer EIN / AUS	0 - 13	8	300
176	WORD	3/09	SUP	Motorpotentiometer aufwärts	0 - 13	9	300
177	WORD	3/10	SDOWN	Motorpotentiometer abwärts	0 - 13	10	300
180	WORD	3/11	SINC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnisanhebung	0 - 13	11	300
181	WORD	3/12	SDEC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnisabsenkung	0 - 13	12	300
182	WORD	3/13	SSLAV	Master- / Slave	0 - 13	13	300
184	WORD	3/14	SSPER	Drehzahlwertfehler unterdrücken	0 - 13	0	300
185	WORD	3/15	SSYNC	Winkelsynchron / Drehzahlsynchron	0 - 13	1	300
189	WORD	3/16	SANG	Winkelkorrektur	0 - 13	0	300
186	WORD	3/17	SICW	Endschalter in Uhrzeigersinn (cw)	0 - 13	0	300
187	WORD	3/18	SICCW	Endschalter gegen Uhrzeigersinn (ccw)	0 - 13	0	300
188	WORD	3/19	SSETB	Anwahl Rampe A oder B	0 - 13	0	300
190	WORD	3/20	SLDIR	Drehrichtungswechsel bei Folgeantrieben	0 - 13	0	300
191	WORD	3/21	STQL	Externe Drehmomentgrenze	0 - 13	0	333
192	WORD	3/22	SSER	Externer Fehlerabschaltung	0 - 13	0	333
193	WORD	3/23	SSDC	Reglerendstufe Inaktiv	0 - 13	0	300
194	WORD	3/24	STLAP	M-limit Analog / Programmierbar	0 - 13	0	300
108	BIT 2	3/25	IPL2	Eingangslogik KL. 2	0 or 1	1	300
108	BIT 3	3/26	IPL3	Eingangslogik KL. 3	0 or 1	1	300
108	BIT 4	3/27	IPL4	Eingangslogik KL. 4	0 or 1	1	300
108	BIT 5	3/28	IPL5	Eingangslogik KL. 5	0 or 1	1	300
108	BIT 6	3/29	IPL6	Eingangslogik KL. 6	0 or 1	1	300
108	BIT 7	3/30	IPL7	Eingangslogik KL. 7	0 or 1	1	300
108	BIT 8	3/31	IPL8	Eingangslogik KL. 8	0 or 1	1	300
108	BIT 9	3/32	IPL9	Eingangslogik KL. 9	0 or 1	1	300
108	BIT A	3/33	IPL10	Eingangslogik KL. 10	0 or 1	1	300
108	BIT B	3/34	IPL11	Eingangslogik KL. 11	0 or 1	1	300
108	BIT C	3/35	IPL12	Eingangslogik KL. 12	0 or 1	1	300
108	BIT D	3/36	IPL13	Eingangslogik KL. 13	0 or 1	1	300
100	WORD	3/37	SD48	Funktion Relais Klemme 48	0 - 13	4	300
102	WORD	3/38	SD47	Funktion Relais Klemme 47	0 - 13	1	300
103	WORD	3/39	SOK45	Funktion Digitalausgang Klemme 45	0 - 13	7	300
105	WORD	3/40	SOK44	Funktion Digitalausgang Klemme 44	0 - 13	2	300
101	WORD	3/41	SOK43	Funktion Digitalausgang Klemme 43	0 - 13	6	300
107	BIT 2	3/42	PD48	Ausgangslogik Kl.48	0 or 1	1	300
107	BIT 4	3/43	PD47	Ausgangslogik Kl.47	0 or 1	1	300
107	BIT 5	3/44	POK45	Ausgangslogik Kl.45	0 or 1	1	300
107	BIT 6	3/45	POK44	Ausgangslogik Kl.44	0 or 1	0	300
107	BIT 3	3/46	POK43	Ausgangslogik Kl.43	0 or 1	1	300
121	WORD	3/47	A0SEL	Funktion Analogausgang	0 - 15	1	300
122	WORD	3/48	RSEL1	Drehzahlsollwert mit Rampe	0 - 15	1	300
123	WORD	3/49	RSEL2	Drehzahlsollwert ohne Rampe	0 - 15	0	300
124	WORD	3/50	RSEL3	Sollwert, Drehmoment limit	0 - 15	0	300
125	WORD	3/51	RSEL4	Quelle max. Positionier-Drehzahl	0 - 15	0	300
126	WORD	3/52	RSEL5	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
127	WORD	3/53	RSEL6	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
74	BIT 3	3/54	TRQEN	Betrieb Drehmoment-Reglung	0 or 1	0	402
74	BIT B	3/55	KLXEN	Motorklixon Aktiv	0 or 1	0	402
200	BYTE 1	3/56	PP0R	Profibus Parameter 0 lesen	0 - 255	0	402
201	BYTE 2	3/57	PP0W	Profibus Parameter 0 schreiben	0 - 255	0	402
202	BYTE 1	3/58	PP1R	Profibus Parameter 1 lesen	0 - 255	0	402
203	BYTE 2	3/59	PP1W	Profibus Parameter 1 schreiben	0 - 255	0	402
204	BYTE 1	3/60	PP2R	Profibus Parameter 2 lesen	0 - 255	0	402

# Profibus-DP

Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
205	BYTE 2	3/61	PP2W	Profibus Parameter 2 schreiben	0 - 255	0	402
206	BYTE 1	3/62	PP3R	Profibus Parameter 3 lesen	0 - 255	0	402
207	BYTE 2	3/63	PP3W	Profibus Parameter 3 schreiben	0 - 255	0	402
208	BYTE 1	3/64	PP4R	Profibus Parameter 4 lesen	0 - 255	0	402
209	BYTE 2	3/65	PP4W	Profibus Parameter 4 schreiben	0 - 255	0	402
210	BYTE 1	3/66	PP5R	Profibus Parameter 5 lesen	0 - 255	0	402
211	BYTE 2	3/67	PP5W	Profibus Parameter 5 schreiben	0 - 255	0	402
212	BYTE 1	3/68	PP6R	Profibus Parameter 6 lesen	0 - 255	0	402
213	BYTE 2	3/69	PP6W	Profibus Parameter 6 schreiben	0 - 255	0	402
214	BYTE 1	3/70	PP7R	Profibus Parameter 7 lesen	0 - 255	0	402
215	BYTE 2	3/71	PP7W	Profibus Parameter 7 schreiben	0 - 255	0	402
74	BIT 1	3/72	CAOP1	Polarität Analogausgang umkehren	0 or 1	0	406
74	BIT 8	3/73	POSEN	Sammelstörung bei Lagesensor fehler	0 or 1	0	406
217	BIT 8	3/74	STPOS	Gehe zur ersten Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 9	3/75	BRCUR	Bremskurventyp: Linear/S-Kurve (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT C	3/76	REPOS	Reset Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT D	3/77	REFPO	Definiere Positionsrichtung (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT E	3/78	GSPOS	Gehe zur Anfangsposition (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 7	3/79	ENPOS	Positionierung freigeben (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 5	3/80	INVCD	Invertiere Zähler Parameter 0/06 und 0/07 (Befehl)	0 - 13	0	423
86	BIT 5	3/81	F Jog	Freigabe Digital Sollwert	0 - 13	0	417
75	BIT E	3/82	SMPOT	Motorpoti Wert speichern bei Netz-Aus	0 - 13	0	431
53	WORD	4/02	CFMAX	Max. Taktfrequenz	500 - 18000	6500Hz	300
55	WORD	4/03	CFMIN	Startfrequenz	300 - 2500	1000Hz	300
57	WORD	4/04	CREND	Eckpunkt für max. Taktfrequenz	100 - 800	300 min <sup>-1</sup>	300
74	BIT C	4/05	Servo	Servofunktion	0 or 1	0	300
51	WORD	4/06	ADR	Geräteadresse	1 - 127	1	300
90	WORD	4/07	PW_PA	Passwort für Parameter (PG3000)	0 - 999	0	300
91	WORD	4/08	PW_CN	Passwort für Control (PG3000)	0 - 999	111	300
92	WORD	4/09	C_DSP	Auswahl der Standard-Anzeige des PG3000	0 - 15	1	300
93	WORD	4/10	B_DSP	Bargraph-Auswahl (PG3000) (Balkenanzeige)	0 - 15	2	300
94	WORD	4/11	DSP_F	Faktor Liniengeschwindigkeit/Motordrehzahl	1 - 9999	1000	300
130	WORD	4/12	TRAN1	Verhältnissfaktor n (Master) x Wert	1 - 64000	1000	300
131	WORD	4/13	TRAN2	Verhältnissfaktor n (Master) / Wert	1 - 64000	1000	300
75	BIT 4	4/14	Limit	Master-Slave Impulsbegrenzer bei Stromgrenze	0 or 1	1	300
75	BIT D	4/15	AB_CD	Leitfrequenz AB-Signal oder Takt/Drehrichtung	0 or 1	0	300
132	WORD	4/16	ANCOR	Winkelkorrektur	0 - 65535	0	300
133	WORD	4/17	PPR_M	Impulse vom Master x4	1 - 9999	120	300
134	WORD	4/18	KPSLV	P-Verstärkung Slave (Statisch)	0 - 100	1%	300
138	WORD	4/19	KPAM	P-Verstärkung-Beschleunigung	0 - 100	0	300
137	WORD	4/20	SMOD	Auswahl der Slave-Betriebsart	0 - 2	1	300
162	WORD	4/21	PULSE	Zielimpulszahl	1 - 64000	1	300
163	WORD	4/22	CORR	Dynamische Voreilung	0 - 9999	0	300
44	WORD	5/02	ADJRC	Anpassung des Geräte-Nennstroms	1100 - 2000	1350	325
70	WORD	5/03	RCUR	Geräte-Nennstrom (30000 $\hat{=}$ 3000.0A)	20 - 30000	1000	300
168	WORD	5/04	COBRE	Kommutierungspause	10 - 50	10	300
65	WORD	5/05	LINE	Netzspannung	0 - 560	0V	311
42	WORD	5/06	DEVTY	Gerätetyp 3001 $\hat{=}$ 300.1	1 - 20000	0	300
43	WORD	5/07	SERNO	Seriennummer	100 - 65535	0	300
140	BYTE 1	5/08	AI1OF	Offset Analogeingang 1	0 - 255	0	300
141	BYTE 2	5/09	AI1GA	Verstärkung Analogeingang 1	0 - 255	0	300
142	BYTE 1	5/10	AI2OF	Offset Analogeingang 2	0 - 255	0	300
143	BYTE 2	5/11	AI2GA	Verstärkung Analogeingang 2	0 - 255	0	300
144	BYTE 1	5/12	AO_OF	Offset Analogausgang	0 - 255	0	300
145	BYTE 2	5/13	AO_GA	Verstärkung Analogausgang	0 - 255	0	300
146	BYTE 1	5/14	ID_OF	Offset Stromanzeige	0 - 255	0	300
147	BYTE 2	5/15	ID_GA	Verstärkung Stromanzeige	0 - 255	0	300
226	WORD	5/16	AJTRC	Justiere Drehmoment-Regulations-Kurve	0 - 1000	10	422
36	WORD	5/17	W_Hour	Betriebsstunden	0 - 65535	0h	300
217	WORD	5/18	CONT2	Control2	0 - 65535	0	300
76	WORD	5/19	ADR76	Command_Exec	0 - 65535	0	300
78	WORD	5/20	ADR78	Dat-Command	0 - 65535	0	300

## Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

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

# Profibus-DP

Sortiert nach TAE-Parameter-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
87	BIT 1	9/35	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 2	9/36	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 3	9/37	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 4	9/38	Pres1	Festdrehzahl 1 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 5	9/39	Pres2	Festdrehzahl 2 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 6	9/40	Slave	Folgebetrieb (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 7	9/41	TQL	Drehmomentbegrenzung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 8	9/42	Sync	Synchronisieren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 9	9/43	Motpo	Motorpotentiometer (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT A	9/44	CWlh	cw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT B	9/45	LDir	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT C	9/46	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT D	9/47	Down	Motorpotentiometer abwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT E	9/48	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT F	9/49	Ang	Winkelkorrektur (Befehl)	0 or 1	0	300
80	BIT 0	9/50	Inc	Drehzahl-, Verhältnisanhebung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 1	9/51	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 2	9/52	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 3	9/53	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 4	9/54	Pres1	Festdrehzahl 1 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 5	9/55	Pres2	Festdrehzahl 2 (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 6	9/56	Slave	Folgebetrieb (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 7	9/57	TQL	Drehmomentbegrenzung (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 8	9/58	Sync	Synchronisieren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT 9	9/59	Motpo	Motorpotentiometer (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT A	9/60	CWlh	cw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT B	9/61	LDir	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT C	9/62	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT D	9/63	Down	Motorpotentiometer abwärts (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT E	9/64	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Status)	0 or 1	0	300
80	BIT F	9/65	Ang	Winkelkorrektur (Status)	0 or 1	0	300
217	BIT 0	9/66	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 1	9/67	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Befehl)	0 or 1	0	413
218	BIT 0	9/68	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 1	9/69	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 2	9/70	POLSR	Leitdrehzahl erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 3	9/71	POSNO	Position nicht in Ordnung (Überschritten) (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 4	9/72	RPOSR	Referenzposition ist erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 6	9/73	HLPOS	Position beim Positionsregler gehalten (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT A	9/74	POSOK	Position ist in Ordnung (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT B	9/75	DMFRQ	Masterfrequenz gesperrt (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 5	9/76	INVCD	Invertierte Parameter 0/06 und 0/07 (Status)	0 or 1	0	423
74	WORD	9/77	ADR74	Control1	0 - 65535	0	300
75	WORD	9/78	ADR75	Pos-Control	0 - 65535	0	300
80	WORD	9/79	ADR80	Pos-Status1	0 - 65535	0	300
81	WORD	9/80	ADR81	Error1	0 - 65535	0	300
83	WORD	9/81	ADR83	Status2	0 - 65535	0	300
88	WORD	9/82	ADR88	Status1	0 - 65535	0	300
89	WORD	9/83	ADR89	Error2	0 - 65535	0	300
106	WORD	9/84	AD106	Digital Ausgang	0 - 65535	0	300
107	WORD	9/85	AD107	Polarität, Dig. Ausgänge	0 - 65535	0	300
108	WORD	9/86	AD108	Eingangspolarität	0 - 65535	0	300
109	WORD	9/87	AD109	Digital Eingang	0 - 65535	0	300
218	WORD	9/88	AD218	Control2 Stat	0 - 65535	0	413
29	WORD	9/89	TEST1	O_TEST1	0 - 65535	0	300
30	WORD	9/90	TEST2	O_TEST2	0 - 65535	0	300
33	WORD	9/91	TEST3	O_TEST3	0 - 65535	0	300
34	WORD	9/92	TEST4	O_TEST4	0 - 65535	0	300
35	WORD	9/93	R_HOUR	Betriebsstunden seit Netz Ein	0 - 65535	0	300
13	WORD	9/94	ADAPT1	N_SOLL_ADAPT1	0 - 65535	0	417
14	WORD	9/95	ADAPT2	N_SOLL_ADAPT2	0 - 65535	0	417

## 5.2.1 Sortiert nach Profibus-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
2	WORD	1/04	PRST1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 64000	0	300
3	WORD	1/05	PRST2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 64000	0	300
4	WORD	1/06	PRST3	Festdrehzahl 3 / Drehzahlverhältnis 3	0 - 64000	0	300
6	WORD	2/30	PHMAX	Maximale Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
7	WORD	2/31	PLMAX	Maximale Sollposition x1	0 - 65535	0	417
8	WORD	2/32	PHIGH	Sollposition x10000	0 - 65535	0	417
9	WORD	2/33	PLOW	Sollposition x1	0 - 65535	0	417
10	WORD	2/10	ACC B	Beschleunigungszeit B (Hochlauf) $5999 \hat{=} 599.9s$	1 - 5999	1800	300
11	WORD	2/11	DEC B	Verzögerungszeit B (Runterlauf) $5999 \hat{=} 599.9s$	1 - 5999	1800	300
12	WORD	2/17	FINE	Drehzahlfeinabstimmung ( $0,25min^{-1}$ Schritte)	0 - 3	0	300
13	WORD	9/94	ADAPT1	N SOLL ADAPT1	0 - 65535	0	417
14	WORD	9/95	ADAPT2	N SOLL ADAPT2	0 - 65535	0	417
24	WORD	0/06	PosLo	Position (low)	0 - 65535	0	300
25	WORD	0/07	PosHi	Position (high) x65536	0 - 65535	0	300
27	WORD	0/08	Lead	Leitdrehzahl	0 - 9999	0 min <sup>-1</sup>	300
29	WORD	9/89	TEST1	O TEST1	0 - 65535	0	300
30	WORD	9/90	TEST2	O TEST2	0 - 65535	0	300
32	WORD	0/11	ARVSP	Aktueller Drehzahl Sollwert	0 - 9999	0 min <sup>-1</sup>	300
33	WORD	9/91	TEST3	O TEST3	0 - 65535	0	300
34	WORD	9/92	TEST4	O TEST4	0 - 65535	0	300
35	WORD	9/93	R HOUR	Betriebsstunden seit Netz Ein	0 - 65535	0	300
36	WORD	5/17	W Hour	Betriebsstunden	0 - 65535	0h	300
37	WORD	0/09	SW	Software Version	0 - 64000	0	300
40	WORD	0/10	BusV	(BUSS) Zwischenkreisspannung	0 - 9999	0 V	300
41	WORD	9/21	CRaCu	Nennstrom auf Karte	0 - 30000	0A	300
42	WORD	5/06	DEVTY	Gerätetyp 3001 $\hat{=} 300.1$	1 - 20000	0	300
43	WORD	5/07	SERNO	Seriennummer	100 - 65535	0	300
44	WORD	5/02	ADJRC	Anpassung des Geräte-Nennstroms	1100 - 2000	1350	325
47	WORD	1/18	YIOP	Wirkungsbereich I-Anteils beim n-Regler	1 - 255	255 min <sup>-1</sup>	300
48	WORD	1/10	RAMP	Drehzahlrampentyp	0 - 2	1	315
50	WORD	1/16	P AMP	Drehzahlregler P- Verstärkung	0 - 100	3%	300
51	WORD	4/06	ADR	Geräteadresse	1 - 127	1	300
52	WORD	1/17	I AMP	Drehzahlregler, Integral-Anteil	0 - 100	2%	300
53	WORD	4/02	CFMAX	Max. Taktfrequenz	500 - 18000	6500Hz	300
54	WORD	2/23	CLT1	Drehmomentgrenze, Zeitkonstante 30000 $\hat{=} 300.00s$	1 - 30000	1	321
55	WORD	4/03	CFMIN	Startfrequenz	300 - 2500	1000Hz	300
56	WORD	1/11	ACCEL	Beschleunigungszeit A (Hochlauf) $5999 \hat{=} 599.9s$	1 - 5999	100	300
57	WORD	4/04	CREND	Eckpunkt für max. Taktfrequenz	100 - 800	300 min <sup>-1</sup>	300
58	WORD	1/12	DECEL	Verzögerungszeit A (Runterlauf) $5999 \hat{=} 599.9s$	1 - 5999	100	300
59	WORD	2/18	SWTR	Drehzahlmeldung	10 - 9999	100 min <sup>-1</sup>	300
60	WORD	1/07	IL1Q	Maximaler Strom bei mot. Betrieb1Q (zB. 100 $\hat{=} 10.0A$ )	1 - I <sub>max</sub> <sup>1)</sup>	I <sub>max</sub> <sup>1)</sup>	300
61	WORD	2/19	IL20	Meldeverzögerung, Stromgrenze erreicht	0 - 9999	1	300
62	WORD	1/09	IL4Q	Stromgrenze, Generatorbetrieb (zB. 100 $\hat{=} 10.0A$ )	1 - I <sub>max</sub> <sup>1)</sup>	I <sub>max</sub> <sup>1)</sup>	300
63	WORD	2/24	UVTIM	Unterspannungsabschaltung, Verzögerung 30000 $\hat{=} 3000.0s$	0 - 30000	1	325
64	WORD	1/02	MAXS	Maximale Drehzahl	100 - 6000	1000 min <sup>-1</sup>	300
65	WORD	5/05	LINE	Netzspannung	0 - 560	0V	311
66	WORD	1/03	MINS	Minimale Drehzahl	0 - 6000	0 min <sup>-1</sup>	300
67	WORD	2/08	OCTIM	Überstromzeit (bei n < 300 min <sup>-1</sup> )	0 - 200	80 s	300
68	WORD	9/03	JOGS	Drehzahlsollwert von Feldbus oder Schnittstelle	0 - 9999	0 min <sup>-1</sup>	300
69	WORD	2/25	OV 4Q	Maximale Zwischenkreisspannung bei 4Q	100 - 1000	900V	325
70	WORD	5/03	RCUR	Geräte-Nennstrom (30000 $\hat{=} 3000.0A$ )	20 - 30000	1000	300
72	WORD	2/05	PPR	Impulszahl des Motordrehzahlgebers x4	1 - 9999	0	300
74	BIT 0	1/08	4Qen	Generatorischer Betrieb, Freigabe	0 or 1	0	300
74	BIT 1	3/72	CAOP1	Polarität Analogausgang umkehren	0 or 1	0	406
74	BIT 2	2/21	DirAn	Drehrichtungsumkehr bei negativer Sollwert	0 or 1	0	300
74	BIT 3	3/54	TRQEN	Betrieb Drehmoment-Reglung	0 or 1	0	402
74	BIT 4	1/14	BraDe	0,5s Haltemoment bei n < 10 min <sup>-1</sup>	0 or 1	0	300
74	BIT 5	1/13	LeaDe	Geführte Verzögerung bei Reglersperre	0 or 1	1	300
74	BIT 6	1/15	DelOf	Reglersperre bei Sollwert=0 & n=0	0 or 1	0	300
74	BIT 7	2/20	CodO	Feste Konfiguration der Digitalausgänge	0 or 1	0	300
74	BIT 8	3/73	POSEN	Sammelstörung bei Lagesensor fehler	0 or 1	0	406
74	BIT A	2/22	4mA	Analoginput 1: 0-20mA / 4-20mA	0 or 1	0	300

# Profibus-DP

Sortiert nach Profibus-Nr.

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

## Sortiert nach Profibus-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
86	BIT 6	9/26	Run	Start (Befehl)	0 or 1	0	300
86	BIT 8	9/27	SER	Externer Fehler (Befehl)	0 or 1	0	300
86	WORD	5/21	ADR86	Command1	0 - 65535	0	300
87	BIT 0	9/34	Inc	Drehzahl-, Verhältnisanehebung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 1	9/35	Dec	Drehzahl-, Verhältnisabsenkung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 2	9/36	Sfber	Drehzahlwertfehler unterdrücken (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 3	9/37	Set B	Hoch-/Runterlauf B (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 4	9/38	Pres1	Festdrehzahl 1 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 5	9/39	Pres2	Festdrehzahl 2 (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 6	9/40	Slave	Folgebetrieb (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 7	9/41	TQL	Drehmomentbegrenzung (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 8	9/42	Sync	Synchronisieren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT 9	9/43	Motpo	Motorpotentiometer (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT A	9/44	CWlh	cw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT B	9/45	LDlr	Drehrichtung Leitantrieb umdrehen (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT C	9/46	Up	Motorpotentiometer aufwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT D	9/47	Down	Motorpotentiometer abwärts (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT E	9/48	CCWlh	ccw Drehsinn sperren (Befehl)	0 or 1	0	300
87	BIT F	9/49	Ang	Winkelkorrektur (Befehl)	0 or 1	0	300
87	WORD	5/22	ADR87	Pos-Command	0 - 65535	0	300
88	BIT 0	9/28	Hold	Schnell-Halt (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 1	9/29	Reset	Fehler Reset (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 4	9/30	Dir	Drehrichtung (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 5	9/31	Jog	Digital Sollwert freigegeben (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 6	9/32	Run	Start (Status)	0 or 1	0	300
88	BIT 8	9/33	SER	Externer Fehler (Status)	0 or 1	0	300
88	WORD	9/82	ADR88	Status1	0 - 65535	0	300
89	BIT 8	8/23	PLEr	Parameter außerhalb Bereich	0 or 1	0	300
89	BIT B	8/24	ConEr	EPROM nicht angeschlossen	0 or 1	0	300
89	BIT D	8/25	R3Er	Parameter können nicht gelesen werden	0 or 1	0	300
89	BIT E	8/26	VerEr	Parameter im EEPROM sind falsch	0 or 1	0	300
89	BIT F	8/27	P3Er	Parameter können nicht gespeichert werden	0 or 1	0	300
89	WORD	9/83	ADR89	Error2	0 - 65535	0	300
90	WORD	4/07	PW_PA	Passwort für Parameter (PG3000)	0 - 999	0	300
91	WORD	4/08	PW_CN	Passwort für Control (PG3000)	0 - 999	111	300
92	WORD	4/09	C_DSP	Auswahl der Standard-Anzeige des PG3000	0 - 15	1	300
93	WORD	4/10	B_DSP	Bargraph-Auswahl (PG3000) (Balkenanzeige)	0 - 15	2	300
94	WORD	4/11	DSP_F	Faktor Liniengeschwindigkeit/Motordrehzahl	1 - 9999	1000	300
95	WORD	0/04	LSpd1	Produktgeschwindigkeit 30000 $\pm$ 3000.0	0 - 30000	0	300
96	WORD	0/05	LSpd2	Produktgeschwindigkeit 30000 $\pm$ 300.00	0 - 30000	0	300
100	WORD	3/37	SD48	Funktion Relais Klemme 48	0 - 13	4	300
101	WORD	3/41	SOK43	Funktion Digitalausgang Klemme 43	0 - 13	6	300
102	WORD	3/38	SD47	Funktion Relais Klemme 47	0 - 13	1	300
103	WORD	3/39	SOK45	Funktion Digitalausgang Klemme 45	0 - 13	7	300
105	WORD	3/40	SOK44	Funktion Digitalausgang Klemme 44	0 - 13	2	300
106	BIT 2	9/04	STD1	Ausgangsstatus der Klemme 48	0 or 1	0	300
106	BIT 3	9/05	STOK1	Ausgangsstatus der Klemme 43	0 or 1	0	300
106	BIT 4	9/06	STD2	Ausgangsstatus der Klemme 47	0 or 1	0	300
106	BIT 5	9/07	STOK2	Ausgangsstatus der Klemme 45	0 or 1	0	300
106	BIT 6	9/08	STOK3	Ausgangsstatus der Klemme 44	0 or 1	0	300
106	WORD	9/84	AD106	Digital Ausgang	0 - 65535	0	300
107	BIT 2	3/42	PD48	Ausgangslogik KI.48	0 or 1	1	300
107	BIT 3	3/46	POK43	Ausgangslogik KI.43	0 or 1	1	300
107	BIT 4	3/43	PD47	Ausgangslogik KI.47	0 or 1	1	300
107	BIT 5	3/44	POK45	Ausgangslogik KI.45	0 or 1	1	300
107	BIT 6	3/45	POK44	Ausgangslogik KL.44	0 or 1	0	300
107	WORD	9/85	AD107	Polarität, Dig. Ausgänge	0 - 65535	0	300
108	BIT 2	3/25	IPL2	Eingangslogik KL. 2	0 or 1	1	300
108	BIT 3	3/26	IPL3	Eingangslogik KL. 3	0 or 1	1	300
108	BIT 4	3/27	IPL4	Eingangslogik KL. 4	0 or 1	1	300
108	BIT 5	3/28	IPL5	Eingangslogik KL. 5	0 or 1	1	300
108	BIT 6	3/29	IPL6	Eingangslogik KL. 6	0 or 1	1	300

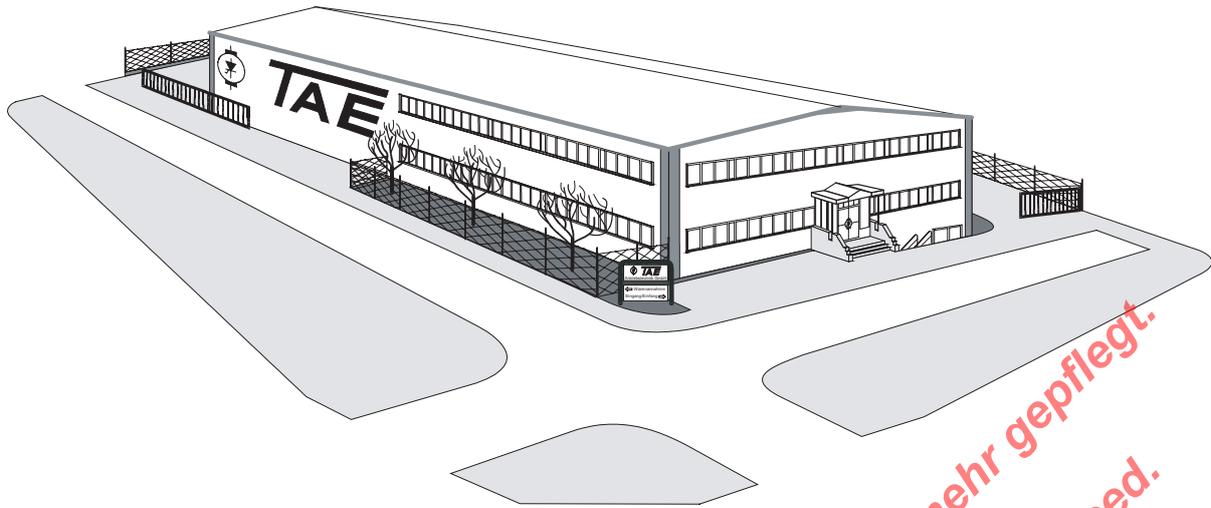
# Profibus-DP

Sortiert nach Profibus-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
108	BIT 7	3/30	IPL7	Eingangslogik KL. 7	0 or 1	1	300
108	BIT 8	3/31	IPL8	Eingangslogik KL. 8	0 or 1	1	300
108	BIT 9	3/32	IPL9	Eingangslogik KL. 9	0 or 1	1	300
108	BIT A	3/33	IPL10	Eingangslogik KL. 10	0 or 1	1	300
108	BIT B	3/34	IPL11	Eingangslogik KL. 11	0 or 1	1	300
108	BIT C	3/35	IPL12	Eingangslogik KL. 12	0 or 1	1	300
108	BIT D	3/36	IPL13	Eingangslogik KL. 13	0 or 1	1	300
108	WORD	9/86	AD108	Eingangspolarität	0 - 65535	0	300
109	BIT 2	9/09	IST2	Eingangsstatus der Klemme 2	0 or 1	0	300
109	BIT 3	9/10	IST3	Eingangsstatus der Klemme 3	0 or 1	0	300
109	BIT 4	9/11	IST4	Eingangsstatus der Klemme 4	0 or 1	0	300
109	BIT 5	9/12	IST5	Eingangsstatus der Klemme 5	0 or 1	0	300
109	BIT 6	9/13	IST6	Eingangsstatus der Klemme 6	0 or 1	0	300
109	BIT 7	9/14	IST7	Eingangsstatus der Klemme 7	0 or 1	0	300
109	BIT 8	9/15	IST8	Eingangsstatus der Klemme 8	0 or 1	0	300
109	BIT 9	9/16	IST9	Eingangsstatus der Klemme 9	0 or 1	0	300
109	BIT A	9/17	IST10	Eingangsstatus der Klemme 10	0 or 1	0	300
109	BIT B	9/18	IST11	Eingangsstatus der Klemme 11	0 or 1	0	300
109	BIT C	9/19	IST12	Eingangsstatus der Klemme 12	0 or 1	0	300
109	BIT D	9/20	IST13	Eingangsstatus der Klemme 13	0 or 1	0	300
109	WORD	9/87	AD109	Digital Eingang	0 - 65535	0	300
120	WORD	2/09	SETAB	Auswahl Drehzahlrampe A oder B	0 - 15	0	300
121	WORD	3/47	AOSEL	Funktion Analogausgang	0 - 15	1	300
122	WORD	3/48	RSEL1	Drehzahlsollwert mit Rampe	0 - 15	1	300
123	WORD	3/49	RSEL2	Drehzahlsollwert ohne Rampe	0 - 15	0	300
124	WORD	3/50	RSEL3	Sollwert, Drehmoment limit	0 - 15	0	300
125	WORD	3/51	RSEL4	Quelle max. Positionier-Drehzahl	0 - 15	0	300
126	WORD	3/52	RSEL5	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
127	WORD	3/53	RSEL6	Reserve Analoganwendungen	0 - 15	0	300
130	WORD	4/12	TRAN1	Verhältnissfaktor n (Master) x Wert	1 - 64000	1000	300
131	WORD	4/13	TRAN2	Verhältnissfaktor n (Master) / Wert	1 - 64000	1000	300
132	WORD	4/16	ANCOR	Winkelkorrektur	0 - 65535	0	300
133	WORD	4/17	PPR M	Impulse vom Master x4	1 - 9999	120	300
134	WORD	4/18	KPSLV	P-Verstärkung Slave (Statisch)	0 - 100	1%	300
135	WORD	2/15	INCR	Drehzahl- / Multiplikatoranhebung	0 - 9999	0	300
136	WORD	2/16	DECR	Drehzahl- / Multiplikatorabsenkung	0 - 9999	0	300
137	WORD	4/20	SMOD	Auswahl der Slave-Betriebsart	0 - 2	1	300
138	WORD	4/19	KPAM	P-Verstärkung-Beschleunigung	0 - 100	0	300
140	BYTE 1	5/08	AI1OF	Offset Analogeingang 1	0 - 255	0	300
141	BYTE 2	5/09	AI1GA	Verstärkung Analogeingang 1	0 - 255	0	300
142	BYTE 1	5/10	AI2OF	Offset Analogeingang 2	0 - 255	0	300
143	BYTE 2	5/11	AI2GA	Verstärkung Analogeingang 2	0 - 255	0	300
144	BYTE 1	5/12	AO OF	Offset Analogausgang	0 - 255	0	300
145	BYTE 2	5/13	AO GA	Verstärkung Analogausgang	0 - 255	0	300
146	BYTE 1	5/14	ID OF	Offset Stromanzeige	0 - 255	0	300
147	BYTE 2	5/15	ID GA	Verstärkung Stromanzeige	0 - 255	0	300
160	WORD	2/06	MRACU	Motor-Nennstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
161	WORD	2/07	MPECU	Motor-Spitzenstrom 30000 $\hat{=}$ 3000.0A	1 - 30000	0	300
162	WORD	4/21	PULSE	Zielimpulszahl	1 - 64000	1	300
163	WORD	4/22	CORR	Dynamische Voreilung	0 - 9999	0	300
164	WORD	2/04	POLES	Motor-Polzahl	2 - 32	0	300
165	WORD	2/13	PHADR	Phase advance bei Nenndrehzahl	0 - 99	30%	300
166	WORD	2/03	RATSP	Motor-Nenn Drehzahl (Bei BL-N-Motoren die kleinere Drehzahl angeben)	0 - 6000	0 min <sup>-1</sup>	300
167	WORD	2/14	PHADM	Phase advance bei Maximal Drehzahl	0 - 99	50%	300
168	WORD	5/04	COBRE	Kommutierungspause	10 - 50	10	300
170	WORD	3/03	SRUN	Reglerfreigabe	0 - 13	3	300
171	WORD	3/05	SDIR	Drehrichtungsumkehr (Masterbetrieb)	0 - 13	5	300
172	WORD	3/06	SHOLD	Schnellhalt	0 - 13	6	300
174	WORD	3/04	SPRS1	Festdrehzahl 1 / Drehzahlverhältnis 1	0 - 13	4	300
175	WORD	3/07	SPRS2	Festdrehzahl 2 / Drehzahlverhältnis 2	0 - 13	7	300
176	WORD	3/09	SUP	Motorpotentiometer aufwärts	0 - 13	9	300
177	WORD	3/10	SDOWN	Motorpotentiometer abwärts	0 - 13	10	300

## Sortiert nach Profibus-Nr.

Profibus-Nr. Adresse	Daten Format	TAE Parameter-Nr.	Display	Parameterbezeichnung	Werte Bereich	Initial Wert	ab Firmware Version
178	WORD	3/08	SMOT	Motorpotentiometer EIN / AUS	0 - 13	8	300
180	WORD	3/11	SINC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnisanhebung	0 - 13	11	300
181	WORD	3/12	SDEC	Drehzahl- / Drehzahlverhältnisabsenkung	0 - 13	12	300
182	WORD	3/13	SSLAV	Master- / Slave	0 - 13	13	300
183	WORD	3/02	SRES	Reset-Störung	0 - 13	2	300
184	WORD	3/14	SSPER	Drehzahlwertfehler unterdrücken	0 - 13	0	300
185	WORD	3/15	SSYNC	Winkelsynchron / Drehzahlsynchron	0 - 13	1	300
186	WORD	3/17	SICW	Endschalter in Uhrzeigersinn (cw)	0 - 13	0	300
187	WORD	3/18	SICCW	Endschalter gegen Uhrzeigersinn (ccw)	0 - 13	0	300
188	WORD	3/19	SSETB	Anwahl Rampe A oder B	0 - 13	0	300
189	WORD	3/16	SANG	Winkelkorrektur	0 - 13	0	300
190	WORD	3/20	SLDIR	Drehrichtungswechsel bei Folgeantrieben	0 - 13	0	300
191	WORD	3/21	STQL	Externe Drehmomentgrenze	0 - 13	0	333
192	WORD	3/22	SSER	Externer Fehlerabschaltung	0 - 13	0	333
193	WORD	3/23	SSDC	Reglerendstufe Inaktiv	0 - 13	0	300
194	WORD	3/24	STLAP	M-limit Analog / Programmierbar	0 - 13	0	300
200	BYTE 1	3/56	PP0R	Profibus Parameter 0 lesen	0 - 255	0	402
201	BYTE 2	3/57	PP0W	Profibus Parameter 0 schreiben	0 - 255	0	402
202	BYTE 1	3/58	PP1R	Profibus Parameter 1 lesen	0 - 255	0	402
203	BYTE 2	3/59	PP1W	Profibus Parameter 1 schreiben	0 - 255	0	402
204	BYTE 1	3/60	PP2R	Profibus Parameter 2 lesen	0 - 255	0	402
205	BYTE 2	3/61	PP2W	Profibus Parameter 2 schreiben	0 - 255	0	402
206	BYTE 1	3/62	PP3R	Profibus Parameter 3 lesen	0 - 255	0	402
207	BYTE 2	3/63	PP3W	Profibus Parameter 3 schreiben	0 - 255	0	402
208	BYTE 1	3/64	PP4R	Profibus Parameter 4 lesen	0 - 255	0	402
209	BYTE 2	3/65	PP4W	Profibus Parameter 4 schreiben	0 - 255	0	402
210	BYTE 1	3/66	PP5R	Profibus Parameter 5 lesen	0 - 255	0	402
211	BYTE 2	3/67	PP5W	Profibus Parameter 5 schreiben	0 - 255	0	402
212	BYTE 1	3/68	PP6R	Profibus Parameter 6 lesen	0 - 255	0	402
213	BYTE 2	3/69	PP6W	Profibus Parameter 6 schreiben	0 - 255	0	402
214	BYTE 1	3/70	PP7R	Profibus Parameter 7 lesen	0 - 255	0	402
215	BYTE 2	3/71	PP7W	Profibus Parameter 7 schreiben	0 - 255	0	402
216	WORD	2/26	PTQL	Drehmomentgrenze Programmierbar 1000 ± 100.0%	0 - 1000	1000	412
217	BIT 0	9/66	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 1	9/67	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Befehl)	0 or 1	0	413
217	BIT 5	3/80	INVCD	Invertiere Zähler Parameter 0/06 und 0/07 (Befehl)	0 - 13	0	423
217	BIT 7	3/79	ENPOS	Positionierung freigeben (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 8	3/74	STPOS	Gehe zur ersten Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT 9	3/75	BRCUR	Bremskurventyp: Linear/S-Kurve (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT C	3/76	REPOS	Reset Position (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT D	3/77	REFPO	Definiere Positionsrichtung (Befehl)	0 - 13	0	417
217	BIT E	3/78	GSPOS	Gehe zur Anfangsposition (Befehl)	0 - 13	0	417
217	WORD	5/18	CONT2	Control2	0 - 65535	0	300
218	BIT 0	9/68	DICON	Reglerendstufe Inaktiv (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 1	9/69	TLAP	M-Limit Analog / Programmierbar (Status)	0 or 1	0	413
218	BIT 2	9/70	POLSR	Leitdrehzahl erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 3	9/71	POSNO	Position nicht in Ordnung (Überschreiten) (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 4	9/72	RPOSR	Referenzposition ist erreicht (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT 5	9/76	INVCD	Invertiere Parameter 0/06 und 0/07 (Status)	0 or 1	0	423
218	BIT 6	9/73	HLPOS	Position beim Positionsregler gehalten (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT A	9/74	POSOK	Position ist in Ordnung (Status)	0 or 1	0	417
218	BIT B	9/75	DMFRQ	Masterfrequenz gesperrt (Status)	0 or 1	0	417
218	WORD	9/88	AD218	Control2 Stat	0 - 65535	0	413
219	WORD	2/27	MPTUL	Motorpoti Verhältnissfaktor Begrenzung im Slavemodus (Auf)	0 - 100	0%	414
220	WORD	2/28	MPTDL	Motorpoti Verhältnissfaktor Begrenzung im Slavemodus (Ab)	0 - 100	0%	414
221	WORD	2/34	MPOSP	Maximale Drehzahl der Positionierung	0 - 6000	100 min <sup>-1</sup>	417
222	WORD	2/35	WINPO	Positionsfenster (Geberimpulse x4)	1 - 255	30	417
223	WORD	2/36	KPP P	Proportionale Verstärkungsfaktor für Positionierung	0 - 255	75	417
224	WORD	2/29	DEC C	Verzögerung Rampe C 5999 ± 599,9s	1 - 5999	1800	417
225	WORD	2/37	ADJBC	Bremskurve justieren 1000 ± 100,0s	1 - 1000	10	417
226	WORD	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.