Y-Axis [SGDH-04AE-OY VER:44+SGMAH-04AAA61D-OY]

Beschreibung: Geben Sie hier Ihren eigenen Kommentar ein.

tatu Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsbereio	Einheiten	Hex-Adresse	Neustart?
Pn000.0	Richtungsauswahl	1: Im Uhrzeigersinn als Vorwärts		0	0 bis 1	Hex	0000	~
Pn000.1	Auswahl der Steuerungsart	1: Positioniersteuerung (Impulsfolgen-Sollwert)		0	0 bis B	Hex	0000	~
Pn000.2	Achsenadresse	0		0	0 bis F	Hex	0000	~
Pn000.3	Auswahl rotatorischer Motor/Linearmotor (G	0: Start mit Einstellung auf rotatorischer Motor		0	0 bis 1	Hex	0000	~
Pn001.0	Servo AUS oder Alarmstopp-Modus	0: Motor wird durch dynamische Bremse (DB) gestoppt.		0	0 bis 2	Hex	0001	~
Pn001.1	Überdrehungs-Stoppmodus	0: Motor wird durch DB oder durch Auslaufen gestoppt.		0	0 bis 2	Hex	0001	~
Pn001.2	Gleichstrom-/Wechselstrom-Eingangsauswa	0: Kein Gleichstrom: Wechselstrom über L1, L2, L3		0	0 bis 1	Hex	0001	~
Pn001.3	Auswahl der Warncode-Ausgabe	0: ALO1-, ALO2-, ALO3-Alarm		0	0 bis 1	Hex	0001	~
Pn002.0	Drehzahlsteuerungsoption (T-REF Klemmen	0: Ohne		0	0 bis 3	Hex	0002	~
Pn002.1	Drehmomentsteuerungs-Option (V-REF Ter	0: Ohne		0	0 bis 1	Hex	0002	~
Pn002.2	Absolutwertgeber-Verwendung	0: Absolutwertgeber wird als Absolutwertgeber verwend		0	0 bis 1	Hex	0002	~
Pn002.3	Verwendungsmethode für geschlossenen We	0: Wird nicht verwendet		0	0 bis 4	Hex	0002	~
Pn003.0	Auswahl Analogüberwachung 1	2: Drehmomentsollwert: 1V/100%		2	0 bis F	Hex	0003	
Pn003.1	Auswahl Analogüberwachung 2	0: Motordrehzahl: 1V ∕ 1000 min−1		0	0 bis F	Hex	0003	
Pn100	Drehzahlregelkreisverstärkung	40		40	1 bis 2000	Hz	0100	
Pn101	Drehzahlregelkreis-Integrationszeitkonstante	20.00		20.00	0.15 bis 512.0	ms	0101	
Pn102	Positionsregelkreisverstärkung	40		40	1 bis 2000	x 1/s	0102	
Pn103	Trägheitsmomentverhältnis	0		0	0 bis 20000	%	0103	
Pn104	2. Drehzahlregelkreisverstärkung	40		40	1 bis 2000	Hz	0104	
Pn105	2. Drehzahlregelkreis-Integrationszeitkonsta	20.00		20.00	0.15 bis 512.0	ms	0105	
Pn106	2. Positionsregelkreisverstärkung	40		40	1 bis 2000	x 1/s	0106	
Pn107	Offset	0		0	0 bis 450	[min-1]	0107	
Pn108	Offset-Größenzugabe	7		7	0 bis 250	Sollwerteinheit	0108	
Pn109	Vorsteuerung	0		0	0 bis 100	%	0109	
Pn10A	Vorsteuerungs-Filterzeitkonstante	0.00		0.00	0.00 bis 64.00	ms	010A	
Pn10B.0	Moduswechsel-Auswahl	0: Interner Drehmomentsollwert als Bedingung		0	0 bis 4	Hex	010B	
Pn10B.1	Drehzahlregelkreis-Steuerungsart	0: PI-Steuerung		0	0 bis 3	Hex	010B	~
Pn10B.2	Automatische Auswahl der Verstärkungsums	0: Keine automatische Verstärkungsumschaltung verfüg		0	0 bis 3	Hex	010B	~
Pn10C	Moduswechsel-Drehmomentsollwert	200		200	0 bis 800	%	010C	
Pn10D	Moduswechsel-Drehzahlsollwert	0		0	0 bis 10000	[min-1]	010D	
Pn10E	Moduswechsel-Beschleunigung	0		0	0 bis 3000	x 10 (min-1)/s	010E	
Pn10F	Moduswechsel-Fehlerimpuls	0		0	0 bis 10000	Sollwerteinheit	010F	
Pn110.0	Online-Autotuning-Methode	0: Feinabstimmung erfolgt nur zu Betriebsbeginn.		0	0 bis 2	Hex	0110	~
Pn110.1	Auswahl der Drehzahlrückführungs-Kompens	1: Deaktiviert.		1	0 bis 1	Hex	0110	
Pn110.2	Auswahl der Reibungskompensation	0: Reibungskompensation: Deaktiviert.		0	0 bis 2	Hex	0110	
Pn111	Drehzahlrückführungs-Kompensation	100		100	1 bis 500	%	0111	

tatu Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsberei	Einheiten	Hex-Adresse	Neustart?
Pn11F	Positionsregelkreis-Integrationszeitkonstant	0		0	0 bis 2000	ms	011F	
Pn124	Zeitgeber für automatische Verstärkungsum	100		100	1 bis 10000	ms	0124	
Pn125	Dauer für automatische Verstärkungsumsch	7		7	1 bis 250	Sollwerteinheite	0125	
Pn200.0	Sollwert-Impulsformat	0: Vorzeichen + Impuls, positive Logik.		0	0 bis 9	Hex	0200	~
Pn200.1	Fehlerzähler-Rücksetzsignalformat	0: Fehlerzähler bei hohem Signal zurücksetzen		0	0 bis 3	Hex	0200	~
Pn200.2	Zurücksetzen	0: Fehlerzähler im Basisblock zurücksetzen		0	0 bis 2	Hex	0200	~
Pn200.3	Filterauswahl	0: Sollwert-Eingangsfilter für Leitungstreibersignale.		0	0 bis 1	Hex	0200	✓
Pn201	Impulsgenerator-Teiler	16384		16384	16 bis 16384	P/rev	0201	~
Pn202	Elektronisches Übersetzungsverhältnis (Zähl	49		4	1 bis 65535		0202	~
Pn203	Elektronisches Übersetzungsverhältnis (Nen	1		1	1 bis 65535		0203	~
Pn204	Positionssollwert-Beschleunigungs/Verzöger	0.00		0.00	0.00 bis 64.00	ms	0204	
Pn205	Einstellung für Mehrfachdrehungsgrenzwert	65535		65535	0 bis 65535	rev	0205	~
Pn206	Anzahl der geschlossenen Wertgeberimpulse	16384		16384	513 bis 65535	P/rev	0206	
Pn207.0	Positionssollwert-Filterauswahl	0: Filter für Beschleunigung/Verzögerung		0	0 bis 1	Hex	0207	<u> </u>
Pn207.1	Positioniersteuerungs-Option	0: Deaktiviert		0	0 bis 1	Hex	0207	~
Pn207.2	Auswahl des Teiler-Parameters	0: Verwendung von Pn201. (16 Bit oder weniger)		0	0 bis 1	Hex	0207	<u> </u>
Pn207.3	Sollwertimpuls-Eingang	0: Eingabe in Servopack CN1		0	0 bis 1	Hex	0207	<u> </u>
Pn208	Positionssollwert-Bewegungsdurchschnittsz	0.00		0.00	0.00 bis 64.00	ms	0208	<u> </u>
Pn212	Teiler	2048		2048	16 bis 107374	Impuls(e)	0212	<u> </u>
Pn217	Sollwertimpulsfaktor	1		1	1 bis 99	x1	0217	
Pn218.0	·	0: Funktion wird deaktiviert.		0	0 bis 1	Hex	0218	<u> </u>
Pn300	Drehzahlsollwert-Eingangsverstärkung	6.00		6.00		V/Nenndrehzah	0300	
Pn301	Drehzahl 1	100		100	0 bis 10000	[min-1]	0301	+=
Pn302	Drehzahl 2	200		200	0 bis 10000	[min-1]	0302	+ -
Pn303	Drehzahl 3	300		300	0 bis 10000	[min-1]	0303	+ -
Pn304	Schrittbetriebdrehzahl	500		500	0 bis 10000	[min-1]	0304	+ -
Pn305	Sanftanlauf-Beschleunigungszeit	0		0	0 bis 10000	ms	0305	+==
_	Sanftanlauf-Verzögerungszeit	0		0	0 bis 10000	ms	0306	
_	Drehzahlsollwert-Filterzeitkonstante	0.40		0.40	0.00 bis 655.3		0307	
_								+ -
Pn308	Drehzahlrückführung-Filterzeitkonstante	0.00		0.00	0.00 bis 655.3		0308	+ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$ $+$
Pn400	Drehmomentsollwert-Eingangsverstärkung	3.0		3.0	1.0 bis 10.0	V/Nennlast	0400	
Pn401	Drehmomentsollwert-Filterzeitkonstante	1.00		1.00	0.00 bis 655.3	ms	0401	+ =
Pn402	Vorwärts-Drehmomentgrenzwert	25		800	0 bis 800	%	0402	
Pn403	Rückwärts-Drehmomentgrenzwert	25		800	0 bis 800	%	0403	
Pn404	Externer Vorwärts-Drehmomentgrenzwert	100		100	0 bis 800	%	0404	
Pn405	Externer Rückwärts-Drehmomentgrenzwert	100		100	0 bis 800	%	0405	
Pn406	NOT-AUS-Drehmoment	800		800	0 bis 800	%	0406	
Pn407	Drehzahlgrenzwert während Drehmomentste			10000	0 bis 10000	[min-1]	0407	$\perp \perp$
Pn408.0	Kerbfilter-Auswahl	0: Deaktiviert.		0	0 bis 1	Hex	0408	
Pn408.2	Kerbfilter-Auswahl 2	0: Deaktiviert.		0	0 bis 1	Hex	0408	
Pn409	Kerbfilter-Frequenz 1	2000		2000	50 bis 2000	Hz	0409	

atu Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsbereio	Einheiten	Hex-Adresse	Neustar
Pn40A	Q-Wert für Kerbfilter	0.70		0.70	0.50 bis 4.00		040A	
Pn40B	Kerbfilter-Frequenz 2	2000		2000	50 bis 2000	Hz	040B	
Pn40C	Q-Wert für Kerbfilter 2	0.70		0.70	0.50 bis 4.00		040C	
Pn500	Positionierung-abgeschlossen-Dauer	7		7	0 bis 250	Sollwerteinheit	0500	
Pn501	Nullklemmen-Pegel	10		10	0 bis 10000	[min-1]	0501	
Pn502	Drehungserkennungs-Pegel	20		20	1 bis 10000	[min-1]	0502	
Pn503	Drehzahlübereinstimmungs-Signalausgabeda	10		10	0 bis 100	[min-1]	0503	
Pn504	Dauer des NEAR-Signals	7		7	1 bis 250	Sollwerteinheit	0504	
Pn505	Überlaufwert	1024		1024	1 bis 32767	Sollwerteinheit	0505	
Pn506	Bremsensollwert-Verzögerungszeit für Serv	0		0	0 bis 50	x 10 ms	0506	
Pn507	Bremsensollwertausgabe-Drehzahlpegel	100		100	0 bis 10000	[min-1]	0507	
Pn508	Servo AUS - Bremsensollwert-Wartezeit	50		50	10 bis 100	x 10 ms	0508	
Pn509	Kurze Haltezeit	20		20	20 bis 1000	ms	0509	
Pn50A.0	Eingangssignal-Zuordnungsmodus	0: Sequenzeingangssignal wie SGDB Servopack.		0	0 bis 1	Hex	050A	<u> </u>
9 Pn50A.1	/S-ON Signalzuordnung (Servo EIN, wenn Si	7: Signal wird auf EIN gestellt.		0	0 bis F	Hex	050A	<u> </u>
Pn50A.2	/P-CON Signalzuordnung (P-Steuerung, we	1: Eingaben aus SI1(CN1-41)-Eingangsterminal.		1	0 bis F	Hex	050A	<u> </u>
Pn50A.3	P-OT Signalzuordnung	8: Signal wird auf AUS gestellt.		2	0 bis F	Hex	050A	<u> </u>
Pn50B.0	N-OT Signalzuordnung	8: Signal wird auf AUS gestellt.		3	0 bis F	Hex	050B	
Pn50B.1	/ALM-RST Signalzuordnung (Alarm wird zur	4: Eingaben aus SI4(CN1-44)-Eingangsterminal.		4	0 bis F	Hex	050B	<u> </u>
Pn50B.2	/P-CL Signalzuordnung (Drehmomentsteuer	5: Eingaben aus SI5(CN1-45)-Eingangsterminal.		5	0 bis F	Hex	050B	
Pn50B.3	/N-CL Signalzuordnung (Drehmomentsteuer	6: Eingaben aus SI6(CN1-46)-Eingangsterminal.		6	0 bis F	Hex	050B	V
Pn50C.0	/SPD-D Signalzuordnung (Auswahl der inter	8: Signal wird auf AUS gestellt.		8	0 bis F	Hex	050C	<u> </u>
Pn50C.1	/SPD-A Signalzuordnung (Auswahl der inter	8: Signal wird auf AUS gestellt.		8	0 bis F	Hex	050C	<u> </u>
Pn50C.2	/SPD-B Signalzuordnung (Auswahl der inter	8: Signal wird auf AUS gestellt.		8	0 bis F	Hex	050C	<u> </u>
Pn50C.3	/C-SEL Signalzuordnung (Steuermoduswech			8	0 bis F	Hex	050C	<u> </u>
	/ZCLAMP Signalzuordnung (Nullklemme)	8: Signal wird auf AUS gestellt.		8	0 bis F	Hex	050D	
Pn50D.0 Pn50D.1	/INHIBIT Signalzuordnung (Sollwertimpuls de			8	0 bis F	Hex	050D	<u> </u>
Pn50D.1	/G-SEL Signalzuordnung (Verstärkungsumsc			8	0 bis F	Hex	050D	
	/G-SEL Signalzuordnung (Verstarkungsumsc	Signal wird auf AOS gestellt. 1: Ausgaben aus SO1(CN1-25, 26)-Ausgangsterminal.		0	0 bis 7	Hex	050E	<u> </u>
				1	0 bis 3		050E 050E	
Pn50E.1	/V-CMP Signalzuordnung	1: Ausgaben aus SO1(CN1-25, 26)-Ausgangsterminal.		1		Hex		<u> </u>
Pn50E.2	/TGON Signalzuordnung	2: Ausgaben aus SO2(CN1-27, 28)-Ausgangsterminal.		2	0 bis 3	Hex	050E	<u> </u>
Pn50E.3	/S-RDY Signalzuordnung	3: Ausgaben aus SO3(CN1-29, 30)-Ausgangsterminal.		3	0 bis 3	Hex	050E	<u> </u>
Pn50F.0	/CLT Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	050F	<u> </u>
Pn50F.1	/VLT Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	050F	<u> </u>
Pn50F.2	/BK Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	050F	<u> </u>
Pn50F.3	/WARN Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	050F	<u> </u>
Pn510.0	/NEAR Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	0510	<u> </u>
Pn510.2	PSELA Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	0510	~
Pn510.3	Not-Aus-Signalzuordnung	0: Deaktiviert.		0	0 bis 3	Hex	0510	~
Pn512.0	Ausgangssignal-Umkehrung für Klemmen CN	0: Ausgangssignal ist nicht umgekehrt.		0	0 bis 1	Hex	0512	~
Pn512.1	Ausgangssignal-Umkehrung für Klemmen CN	0: Ausgangssignal ist nicht umgekehrt.		0	0 bis 1	Hex	0512	~

Stati	Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsbereic	Einheiten	Hex-Adresse	Neustart?
•	Pn512.2	Ausgangssignal-Umkehrung für Klemmen CN	0: Ausgangssignal ist nicht umgekehrt.		0	0 bis 1	Hex	0512	~
•	Pn513.0	/P-SEL Signalzuordnung	8: Signal wird auf AUS gestellt.		8	0 bis F	Hex	0513	✓
•	Pn51A	Motorlastabweichung über Pegel	0		0	0 bis 32767	Sollwerteinheit	051A	
•	Pn51E	Überhöhter Positionsfehler-Alarmwert	0		0	0 bis 100	%	051E	
•	Pn600	Kapazität des Bremswiderstands	0		0	0 bis 40	x 10 W	0600	