



















































































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

Beschreibung: Geben Sie hier Ihren eigenen Kommentar ein.

Statu	Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsbereich	Einheiten	Hex-Adresse	Neustart?
	Pn000.0	Richtungsauswahl	1: Im Uhrzeigersinn als Vorwärts	---	0	0 bis 1	Hex	0000	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn000.1	Auswahl der Steuerungsart	1: Positioniersteuerung (Impulsfolgen-Sollwert)	---	0	0 bis B	Hex	0000	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn000.2	Achsenadresse	0	---	0	0 bis F	Hex	0000	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn000.3	Auswahl rotatorischer Motor/Linearmotor (G	0: Start mit Einstellung auf rotatorischer Motor	---	0	0 bis 1	Hex	0000	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn001.0	Servo AUS oder Alarmstopp-Modus	0: Motor wird durch dynamische Bremse (DB) gestoppt.	---	0	0 bis 2	Hex	0001	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn001.1	Überdrehungs-Stoppmodus	0: Motor wird durch DB oder durch Auslaufen gestoppt.	---	0	0 bis 2	Hex	0001	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn001.2	Gleichstrom-/Wechselstrom-Eingangsauswa	0: Kein Gleichstrom: Wechselstrom über L1, L2, L3	---	0	0 bis 1	Hex	0001	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn001.3	Auswahl der Warncode-Ausgabe	0: ALO1-, ALO2-, ALO3-Alarm	---	0	0 bis 1	Hex	0001	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn002.0	Drehzahlsteuerungsoption (T-REF Klemmen	0: Ohne	---	0	0 bis 3	Hex	0002	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn002.1	Drehmomentsteuerungs-Option (V-REF Ter	0: Ohne	---	0	0 bis 1	Hex	0002	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn002.2	Absolutwertgeber-Verwendung	0: Absolutwertgeber wird als Absolutwertgeber verwend	---	0	0 bis 1	Hex	0002	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn002.3	Verwendungsmethode für geschlossenen We	0: Wird nicht verwendet	---	0	0 bis 4	Hex	0002	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn003.0	Auswahl Analogüberwachung 1	2: Drehmomentsollwert: 1V/100%	---	2	0 bis F	Hex	0003	<input type="checkbox"/>
	Pn003.1	Auswahl Analogüberwachung 2	0: Motordrehzahl: 1V/1000 min-1	---	0	0 bis F	Hex	0003	<input type="checkbox"/>
	Pn100	Drehzahlregelkreisverstärkung	40	---	40	1 bis 2000	Hz	0100	<input type="checkbox"/>
	Pn101	Drehzahlregelkreis-Integrationszeitkonstante	20.00	---	20.00	0.15 bis 512.0	ms	0101	<input type="checkbox"/>
	Pn102	Positionsregelkreisverstärkung	40	---	40	1 bis 2000	x 1/s	0102	<input type="checkbox"/>
	Pn103	Trägheitsmomentverhältnis	0	---	0	0 bis 20000	%	0103	<input type="checkbox"/>
	Pn104	2. Drehzahlregelkreisverstärkung	40	---	40	1 bis 2000	Hz	0104	<input type="checkbox"/>
	Pn105	2. Drehzahlregelkreis-Integrationszeitkonsta	20.00	---	20.00	0.15 bis 512.0	ms	0105	<input type="checkbox"/>
	Pn106	2. Positionsregelkreisverstärkung	40	---	40	1 bis 2000	x 1/s	0106	<input type="checkbox"/>
	Pn107	Offset	0	---	0	0 bis 450	[min-1]	0107	<input type="checkbox"/>
	Pn108	Offset-Größenzugabe	7	---	7	0 bis 250	Sollwerteinheit	0108	<input type="checkbox"/>
	Pn109	Vorsteuerung	0	---	0	0 bis 100	%	0109	<input type="checkbox"/>
	Pn10A	Vorsteuerungs-Filterzeitkonstante	0.00	---	0.00	0.00 bis 64.00	ms	010A	<input type="checkbox"/>
	Pn10B.0	Moduswechsel-Auswahl	0: Interner Drehmomentsollwert als Bedingung	---	0	0 bis 4	Hex	010B	<input type="checkbox"/>
	Pn10B.1	Drehzahlregelkreis-Steuerungsart	0: PI-Steuerung	---	0	0 bis 3	Hex	010B	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn10B.2	Automatische Auswahl der Verstärkungsums	0: Keine automatische Verstärkungsumschaltung verfü	---	0	0 bis 3	Hex	010B	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn10C	Moduswechsel-Drehmomentsollwert	200	---	200	0 bis 800	%	010C	<input type="checkbox"/>
	Pn10D	Moduswechsel-Drehzahlsollwert	0	---	0	0 bis 10000	[min-1]	010D	<input type="checkbox"/>
	Pn10E	Moduswechsel-Beschleunigung	0	---	0	0 bis 3000	x 10 (min-1)/s	010E	<input type="checkbox"/>
	Pn10F	Moduswechsel-Fehlerimpuls	0	---	0	0 bis 10000	Sollwerteinheit	010F	<input type="checkbox"/>
	Pn110.0	Online-Autotuning-Methode	0: Feinabstimmung erfolgt nur zu Betriebsbeginn.	---	0	0 bis 2	Hex	0110	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn110.1	Auswahl der Drehzahlrückführungs-Kompens	1: Deaktiviert.	---	1	0 bis 1	Hex	0110	<input type="checkbox"/>
	Pn110.2	Auswahl der Reibungskompensation	0: Reibungskompensation: Deaktiviert.	---	0	0 bis 2	Hex	0110	<input type="checkbox"/>
	Pn111	Drehzahlrückführungs-Kompensation	100	---	100	1 bis 500	%	0111	<input type="checkbox"/>
	Pn11F	Positionsregelkreis-Integrationszeitkonstant	0	---	0	0 bis 2000	ms	011F	<input type="checkbox"/>
	Pn124	Zeitgeber für automatische Verstärkungsum	100	---	100	1 bis 10000	ms	0124	<input type="checkbox"/>
	Pn125	Dauer für automatische Verstärkungsumsch	7	---	7	1 bis 250	Sollwerteinheite	0125	<input type="checkbox"/>

Statu	Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsbereich	Einheiten	Hex-Adresse	Neustart?
	Pn200.0	Sollwert-Impulsformat	0: Vorzeichen + Impuls, positive Logik.	---	0	0 bis 9	Hex	0200	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn200.1	Fehlerzähler-Rücksetzsignalformat	0: Fehlerzähler bei hohem Signal zurücksetzen	---	0	0 bis 3	Hex	0200	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn200.2	Zurücksetzen	0: Fehlerzähler im Basisblock zurücksetzen	---	0	0 bis 2	Hex	0200	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn200.3	Filterauswahl	0: Sollwert-Eingangsfiler für Leistungstreibersignale.	---	0	0 bis 1	Hex	0200	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn201	Impulsgenerator-Teiler	16384	---	16384	16 bis 16384	P/rev	0201	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn202	Elektronisches Übersetzungsverhältnis (Zähl	490	---	4	1 bis 65535		0202	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn203	Elektronisches Übersetzungsverhältnis (Nen	1	---	1	1 bis 65535		0203	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn204	Positionssollwert-Beschleunigungs/Verzöger	0.00	---	0.00	0.00 bis 64.00	ms	0204	<input type="checkbox"/>
	Pn205	Einstellung für Mehrfachdrehungsgrenzwert	65535	---	65535	0 bis 65535	rev	0205	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn206	Anzahl der geschlossenen Wertgeberimpulse	16384	---	16384	513 bis 65535	P/rev	0206	<input type="checkbox"/>
	Pn207.0	Positionssollwert-Filterauswahl	0: Filter für Beschleunigung/Verzögerung	---	0	0 bis 1	Hex	0207	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn207.1	Positioniersteuerungs-Option	0: Deaktiviert	---	0	0 bis 1	Hex	0207	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn207.2	Auswahl des Teiler-Parameters	0: Verwendung von Pn201. (16 Bit oder weniger)	---	0	0 bis 1	Hex	0207	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn207.3	Sollwertimpuls-Eingang	0: Eingabe in Servopack CN1	---	0	0 bis 1	Hex	0207	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn208	Positionssollwert-Bewegungsdurchschnittsz	0.00	---	0.00	0.00 bis 64.00	ms	0208	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn212	Teiler	2048	---	2048	16 bis 107374	Impuls(e)	0212	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn217	Sollwertimpulsfaktor	1	---	1	1 bis 99	x1	0217	<input type="checkbox"/>
	Pn218.0	Positioniersteuerungseinstellung 3	0: Funktion wird deaktiviert.	---	0	0 bis 1	Hex	0218	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn300	Drehzahlsollwert-Eingangsverstärkung	6.00	---	6.00	1.50 bis 30.00	V/Nenndrehzah	0300	<input type="checkbox"/>
	Pn301	Drehzahl 1	100	---	100	0 bis 10000	[min-1]	0301	<input type="checkbox"/>
	Pn302	Drehzahl 2	200	---	200	0 bis 10000	[min-1]	0302	<input type="checkbox"/>
	Pn303	Drehzahl 3	300	---	300	0 bis 10000	[min-1]	0303	<input type="checkbox"/>
	Pn304	Schrittbetriebsdrehzahl	500	---	500	0 bis 10000	[min-1]	0304	<input type="checkbox"/>
	Pn305	Sanftanlauf-Beschleunigungszeit	0	---	0	0 bis 10000	ms	0305	<input type="checkbox"/>
	Pn306	Sanftanlauf-Verzögerungszeit	0	---	0	0 bis 10000	ms	0306	<input type="checkbox"/>
	Pn307	Drehzahlsollwert-Filterzeitkonstante	0.40	---	0.40	0.00 bis 655.3	ms	0307	<input type="checkbox"/>
	Pn308	Drehzahlrückführung-Filterzeitkonstante	0.00	---	0.00	0.00 bis 655.3	ms	0308	<input type="checkbox"/>
	Pn400	Drehmomentsollwert-Eingangsverstärkung	3.0	---	3.0	1.0 bis 10.0	V/Nennlast	0400	<input type="checkbox"/>
	Pn401	Drehmomentsollwert-Filterzeitkonstante	1.00	---	1.00	0.00 bis 655.3	ms	0401	<input type="checkbox"/>
	Pn402	Vorwärts-Drehmomentgrenzwert	25	---	800	0 bis 800	%	0402	<input type="checkbox"/>
	Pn403	Rückwärts-Drehmomentgrenzwert	25	---	800	0 bis 800	%	0403	<input type="checkbox"/>
	Pn404	Externer Vorwärts-Drehmomentgrenzwert	100	---	100	0 bis 800	%	0404	<input type="checkbox"/>
	Pn405	Externer Rückwärts-Drehmomentgrenzwert	100	---	100	0 bis 800	%	0405	<input type="checkbox"/>
	Pn406	NOT-AUS-Drehmoment	800	---	800	0 bis 800	%	0406	<input type="checkbox"/>
	Pn407	Drehzahlgrenzwert während Drehmomentste	10000	---	10000	0 bis 10000	[min-1]	0407	<input type="checkbox"/>
	Pn408.0	Kerbfilter-Auswahl	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 1	Hex	0408	<input type="checkbox"/>
	Pn408.2	Kerbfilter-Auswahl 2	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 1	Hex	0408	<input type="checkbox"/>
	Pn409	Kerbfilter-Frequenz 1	2000	---	2000	50 bis 2000	Hz	0409	<input type="checkbox"/>
	Pn40A	Q-Wert für Kerbfilter	0.70	---	0.70	0.50 bis 4.00		040A	<input type="checkbox"/>
	Pn40B	Kerbfilter-Frequenz 2	2000	---	2000	50 bis 2000	Hz	040B	<input type="checkbox"/>
	Pn40C	Q-Wert für Kerbfilter 2	0.70	---	0.70	0.50 bis 4.00		040C	<input type="checkbox"/>
	Pn500	Positionierung-abgeschlossen-Dauer	7	---	7	0 bis 250	Sollwerteinheit	0500	<input type="checkbox"/>
	Pn501	Nullklemmen-Pegel	10	---	10	0 bis 10000	[min-1]	0501	<input type="checkbox"/>

Statu	Index	Beschreibung	Aktueller Wert	Antriebswert	Standardwert	Definitionsbereich	Einheiten	Hex-Adresse	Neustart?
	Pn502	Drehungserkennungs-Pegel	20	---	20	1 bis 10000	[min-1]	0502	<input type="checkbox"/>
	Pn503	Drehzahlübereinstimmungs-Signalausgabeda	10	---	10	0 bis 100	[min-1]	0503	<input type="checkbox"/>
	Pn504	Dauer des NEAR-Signals	7	---	7	1 bis 250	Sollwerteinheit	0504	<input type="checkbox"/>
	Pn505	Überlaufwert	1024	---	1024	1 bis 32767	Sollwerteinheit	0505	<input type="checkbox"/>
	Pn506	Bremsensollwert-Verzögerungszeit für Serv	0	---	0	0 bis 50	x 10 ms	0506	<input type="checkbox"/>
	Pn507	Bremsensollwertausgabe-Drehzahlpegel	100	---	100	0 bis 10000	[min-1]	0507	<input type="checkbox"/>
	Pn508	Servo AUS - Bremsensollwert-Wartezeit	50	---	50	10 bis 100	x 10 ms	0508	<input type="checkbox"/>
	Pn509	Kurze Haltezeit	20	---	20	20 bis 1000	ms	0509	<input type="checkbox"/>
	Pn50A.0	Eingangssignal-Zuordnungsmodus	0: Sequenzeingangssignal wie SGDB Servopack.	---	0	0 bis 1	Hex	050A	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50A.1	/S-ON Signalzuordnung (Servo EIN, wenn Si	7: Signal wird auf EIN gestellt.	---	0	0 bis F	Hex	050A	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50A.2	/P-CON Signalzuordnung (P-Steuerung, we	1: Eingaben aus SI1(CN1-41)-Eingangsterminal.	---	1	0 bis F	Hex	050A	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50A.3	P-OT Signalzuordnung	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	2	0 bis F	Hex	050A	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50B.0	N-OT Signalzuordnung	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	3	0 bis F	Hex	050B	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50B.1	/ALM-RST Signalzuordnung (Alarm wird zur	4: Eingaben aus SI4(CN1-44)-Eingangsterminal.	---	4	0 bis F	Hex	050B	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50B.2	/P-CL Signalzuordnung (Drehmomentsteuer	5: Eingaben aus SI5(CN1-45)-Eingangsterminal.	---	5	0 bis F	Hex	050B	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50B.3	/N-CL Signalzuordnung (Drehmomentsteuer	6: Eingaben aus SI6(CN1-46)-Eingangsterminal.	---	6	0 bis F	Hex	050B	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50C.0	/SPD-D Signalzuordnung (Auswahl der inter	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050C	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50C.1	/SPD-A Signalzuordnung (Auswahl der inter	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050C	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50C.2	/SPD-B Signalzuordnung (Auswahl der inter	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050C	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50C.3	/C-SEL Signalzuordnung (Steuermoduswech	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050C	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50D.0	/ZCLAMP Signalzuordnung (Nullklemme)	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050D	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50D.1	/INHIBIT Signalzuordnung (Sollwertimpuls de	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050D	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50D.2	/G-SEL Signalzuordnung (Verstärkungsumsc	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	050D	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50E.0	/COIN Signalzuordnung	1: Ausgaben aus SO1(CN1-25, 26)-Ausgangsterminal.	---	1	0 bis 3	Hex	050E	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50E.1	/V-CMP Signalzuordnung	1: Ausgaben aus SO1(CN1-25, 26)-Ausgangsterminal.	---	1	0 bis 3	Hex	050E	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50E.2	/TGON Signalzuordnung	2: Ausgaben aus SO2(CN1-27, 28)-Ausgangsterminal.	---	2	0 bis 3	Hex	050E	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50E.3	/S-RDY Signalzuordnung	3: Ausgaben aus SO3(CN1-29, 30)-Ausgangsterminal.	---	3	0 bis 3	Hex	050E	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50F.0	/CLT Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	050F	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50F.1	/VLT Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	050F	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50F.2	/BK Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	050F	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn50F.3	/WARN Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	050F	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn510.0	/NEAR Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	0510	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn510.2	PSELA Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	0510	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn510.3	Not-Aus-Signalzuordnung	0: Deaktiviert.	---	0	0 bis 3	Hex	0510	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn512.0	Ausgangssignal-Umkehrung für Klemmen CN	0: Ausgangssignal ist nicht umgekehrt.	---	0	0 bis 1	Hex	0512	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn512.1	Ausgangssignal-Umkehrung für Klemmen CN	0: Ausgangssignal ist nicht umgekehrt.	---	0	0 bis 1	Hex	0512	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn512.2	Ausgangssignal-Umkehrung für Klemmen CN	0: Ausgangssignal ist nicht umgekehrt.	---	0	0 bis 1	Hex	0512	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn513.0	/P-SEL Signalzuordnung	8: Signal wird auf AUS gestellt.	---	8	0 bis F	Hex	0513	<input checked="" type="checkbox"/>
	Pn51A	Motorlastabweichung über Pegel	0	---	0	0 bis 32767	Sollwerteinheit	051A	<input type="checkbox"/>
	Pn51E	Überhöhter Positionsfehler-Alarmwert	0	---	0	0 bis 100	%	051E	<input type="checkbox"/>
	Pn600	Kapazität des Bremswiderstands	0	---	0	0 bis 40	x 10 W	0600	<input type="checkbox"/>