





Totally Integrated Automation Portal						
						
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Portverschaltung\Partnerport:						
	Überwachung des Partnerports ist nicht möglich	Alternative Partner	False	Partnerport:	beliebiger Partner	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Port-Optionen\Aktivieren						
Diesen Port für Verwendung aktivieren	True					
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Port-Optionen\Verbindung						
Übertragungsrate/Duplex:	Automatisch	Überwachen	False	Autonegotiation aktivieren	True	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Port-Optionen\Boundaries						
Ende der Erfassung erreichbarer Teilnehmer	False	Ende der Topologieerkennung	False	Ende der Sync-Domain	False	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Allgemein						
Name	Port_2	Autor	Donch	Kommentar		
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Portverschaltung\Lokaler Port:						
Lokaler Port:	PLC_1\PROFINET-Schnittstelle_1 [X1]\Port_2 [X1 P2 R]	Medium:	Kupfer	Kabelbezeichnung:	---	
						
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Portverschaltung\Partnerport:						
	Überwachung des Partnerports ist nicht möglich	Alternative Partner	False	Partnerport:	beliebiger Partner	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Port-Optionen\Aktivieren						
Diesen Port für Verwendung aktivieren	True					
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Port-Optionen\Verbindung						
Übertragungsrate/Duplex:	Automatisch	Überwachen	False	Autonegotiation aktivieren	True	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Port-Optionen\Boundaries						
Ende der Erfassung erreichbarer Teilnehmer	False	Ende der Topologieerkennung	False	Ende der Sync-Domain	False	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Zugriff auf den Webserver						
Hinweis	Der Webserver muss zusätzlich in den Eigenschaften der CPU aktiviert werden.	Zugriff auf den Webserver über die IP-Adresse dieser Schnittstelle aktivieren	False			
AI 5/AQ 2 [X10]\Allgemein						
Name	AI 5/AQ 2_1	Kommentar				
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit		Glättung	Keine			
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Drahtbruch	False	Kurzschluss nach M	False	Überlauf	False	
Unterlauf	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Ausgangsparameter						
Ausgabeart	Spannung	Ausgabebereich	+/- 10V	Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
Ersatzwert						
AI 5/AQ 2 [X10]\AI/AQ-Konfiguration\Wertstatus (Quality Information)						
Wertstatus	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Allgemein\Messen						
Störfrequenzunterdrückung	50Hz					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit		Glättung	Keine			
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme						
Obere Grenze 1		Untere Grenze 1		Obere Grenze 2		

Totally Integrated Automation Portal							
Untere Grenze 2							
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\							
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49272	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne0	UpperLimitOne0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeLimit1Overrun	4						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\							
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49288	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne0	LowerLimitOne0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeLimit1Underrun	3						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\							
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49264	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo0	UpperLimitTwo0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeLimit2Overrun	6						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\							
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49280	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo0	LowerLimitTwo0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeLimit2Underrun	5						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1							
Parametereinstellungen	Manuell						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Diagnose							
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False		
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch							
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Messen							
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient			
Temperatureinheit			Glättung	Keine			
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme							
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2	
Untere Grenze 2							
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\							
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49273	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne1	UpperLimitOne1	Kanalnummer	1		
HwEventTypeLimit1Overrun	4						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\							
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49289	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne1	LowerLimitOne1	Kanalnummer	1		
HwEventTypeLimit1Underrun	3						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\							
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49265	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo1	UpperLimitTwo1	Kanalnummer	1		
HwEventTypeLimit2Overrun	6						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\							
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49281	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo1	LowerLimitTwo1	Kanalnummer	1		
HwEventTypeLimit2Underrun	5						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2							
Parametereinstellungen	Manuell						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Diagnose							
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False		
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch							
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Messen							
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient			
Temperatureinheit			Glättung	Keine			
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme							
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2	
Untere Grenze 2							
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\							
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49274	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne2	UpperLimitOne2	Kanalnummer	2		
HwEventTypeLimit1Overrun	4						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\							
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49290	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne2	LowerLimitOne2	Kanalnummer	2		
HwEventTypeLimit1Underrun	3						

Totally Integrated Automation Portal						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49266	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo2	UpperLimitTwo2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49282	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo2	LowerLimitTwo2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit			Glättung	Keine		
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme						
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49275	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne3	UpperLimitOne3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49291	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne3	LowerLimitOne3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49267	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo3	UpperLimitTwo3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49283	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo3	LowerLimitTwo3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Messen						
Messart	Widerstand	Messbereich	600Ohm	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit			Glättung	Keine		
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme						
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49276	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne4	UpperLimitOne4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49292	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne4	LowerLimitOne4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49268	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo4	UpperLimitTwo4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49284	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo4	LowerLimitTwo4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					

Totally Integrated Automation Portal						
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 0\Diagnose						
Drahtbruch	False	Kurzschluss nach M	False	Überlauf	False	
Unterlauf	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 0\Ausgang						
Ausgabeart	Spannung	Ausgabebereich	+/- 10V	Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
Ersatzwert						
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 1\Diagnose						
Drahtbruch	False	Kurzschluss nach M	False	Überlauf	False	
Unterlauf	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 1\Ausgang						
Ausgabeart	Spannung	Ausgabebereich	+/- 10V	Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
Ersatzwert						
AI 5/AQ 2 [X10]\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	0	Endadresse	9	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
AI 5/AQ 2 [X10]\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	0	Endadresse	3	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
DI 16/DQ 16 [X11]\Allgemein						
Name	DI 16/DQ 16_1	Kommentar				
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\DI/DQ-Konfiguration\Wertstatus (Quality Information)						
Wertstatus	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49152	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke0	Steigende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke0	Fallende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49153	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke1	Steigende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49281	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke1	Fallende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					



Totally Integrated Automation Portal		
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49154Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke2Steigende Flanke2Kanalnummer2
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49282Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke2Fallende Flanke2Kanalnummer2
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49155Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke3Steigende Flanke3Kanalnummer3
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49283Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke3Fallende Flanke3Kanalnummer3
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49156Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke4Steigende Flanke4Kanalnummer4
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49284Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke4Fallende Flanke4Kanalnummer4
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49157Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke5Steigende Flanke5Kanalnummer5
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49285Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke5Fallende Flanke5Kanalnummer5
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	

Totally Integrated Automation Portal						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49158	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke6	Steigende Flanke6	Kanalnummer	6	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49286	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke6	Fallende Flanke6	Kanalnummer	6	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49159	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke7	Steigende Flanke7	Kanalnummer	7	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49287	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke7	Fallende Flanke7	Kanalnummer	7	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49160	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke8	Steigende Flanke8	Kanalnummer	8	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49288	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke8	Fallende Flanke8	Kanalnummer	8	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49161	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke9	Steigende Flanke9	Kanalnummer	9	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49289	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke9	Fallende Flanke9	Kanalnummer	9	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49162	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke10	Steigende Flanke10	Kanalnummer	10	

Totally Integrated Automation Portal							
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49290	Ereignisname:	0		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke10	Fallende Flanke10	Kanalnummer	10		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49163	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke11	Steigende Flanke11	Kanalnummer	11		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49291	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke11	Fallende Flanke11	Kanalnummer	11		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49164	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke12	Steigende Flanke12	Kanalnummer	12		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49292	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke12	Fallende Flanke12	Kanalnummer	12		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49165	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke13	Steigende Flanke13	Kanalnummer	13		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49293	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke13	Fallende Flanke13	Kanalnummer	13		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49166	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke14	Steigende Flanke14	Kanalnummer	14		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49294	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke14	Fallende Flanke14	Kanalnummer	14		



Totally Integrated Automation Portal						
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49167	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke15	Steigende Flanke15	Kanalnummer	15	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49295	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke15	Fallende Flanke15	Kanalnummer	15	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 0\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 0\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 1\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 1\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 2\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 2\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 3						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 3\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 3\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 4						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 4\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 4\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 5						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 5\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 5\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 6						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 6\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 6\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 7						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					

Totally Integrated Automation Portal						
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 7\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 7\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 8						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 8\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 8\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 9						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 9\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 9\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 10						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 10\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 10\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 11						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 11\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 11\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 12						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 12\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 12\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 13						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 13\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 13\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 14						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 14\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 14\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 15						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 15\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 15\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	10.0	Endadresse	11.7	Organisationsbaus- tein	0	
Prozessabbild	0					
DI 16/DQ 16 [X11]\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	4.0	Endadresse	5.7	Organisationsbaus- tein	0	
Prozessabbild	0					
DI 16/DQ 16 [X12]\Allgemein						
Name	DI 16/DQ 16_2	Kommentar				

Totally Integrated Automation Portal						
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X12]\DI/DQ-Konfiguration\Wertstatus (Quality Information)						
Wertstatus	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49152	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke0	Steigende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke0	Fallende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49153	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke1	Steigende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49281	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke1	Fallende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49154	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke2	Steigende Flanke2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49282	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke2	Fallende Flanke2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49155	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke3	Steigende Flanke3	Kanalnummer	3	

Totally Integrated Automation Portal							
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49283	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke3	Fallende Flanke3	Kanalnummer	3		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49156	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke4	Steigende Flanke4	Kanalnummer	4		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49284	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke4	Fallende Flanke4	Kanalnummer	4		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49157	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke5	Steigende Flanke5	Kanalnummer	5		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49285	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke5	Fallende Flanke5	Kanalnummer	5		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49158	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke6	Steigende Flanke6	Kanalnummer	6		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49286	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke6	Fallende Flanke6	Kanalnummer	6		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49159	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke7	Steigende Flanke7	Kanalnummer	7		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49287	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke7	Fallende Flanke7	Kanalnummer	7		

Totally Integrated Automation Portal							
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49160	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke8	Steigende Flanke8	Kanalnummer	8		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49288	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke8	Fallende Flanke8	Kanalnummer	8		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49161	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke9	Steigende Flanke9	Kanalnummer	9		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49289	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke9	Fallende Flanke9	Kanalnummer	9		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49162	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke10	Steigende Flanke10	Kanalnummer	10		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49290	Ereignisname:	0		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke10	Fallende Flanke10	Kanalnummer	10		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Eingangsparameter							
Eingangsverzögerung	3.2ms						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\							
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49163	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke11	Steigende Flanke11	Kanalnummer	11		
HwEventTypeRisingEdge	1						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\							
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49291	Ereignisname			
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke11	Fallende Flanke11	Kanalnummer	11		
HwEventTypeFallingEdge	2						
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						



Totally Integrated Automation Portal		
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49164Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke12Steigende Flanke12Kanalnummer12
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49292Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke12Fallende Flanke12Kanalnummer12
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49165Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke13Steigende Flanke13Kanalnummer13
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49293Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke13Fallende Flanke13Kanalnummer13
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49166Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke14Steigende Flanke14Kanalnummer14
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49294Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke14Fallende Flanke14Kanalnummer14
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49167Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke15Steigende Flanke15Kanalnummer15
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49295Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke15Fallende Flanke15Kanalnummer15
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 0		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 0\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 0\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	

Totally Integrated Automation Portal			
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 1			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 1\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 1\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 2			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 2\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 2\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 3			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 3\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 3\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 4			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 4\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 4\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 5			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 5\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 5\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 6			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 6\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 6\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 7			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 7\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 7\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 8			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 8\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 8\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 9			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 9\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 9\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 10			
Parametereinstellungen	Aus Vorlage		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 10\Diagnose			
Fehlende Versorgungsspannung L+	False		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 10\Ausgangsparameter			
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten		

Totally Integrated Automation Portal		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 11		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 11\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 11\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 12		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 12\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 12\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 13		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 13\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 13\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 14		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 14\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 14\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 15		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 15\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 15\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\E/A-Adressen\Eingangsadressen		
Anfangsadresse	12.0	Endadresse13.7Organisationsbautein0
Prozessabbild	0	
DI 16/DQ 16 [X12]\E/A-Adressen\Ausgangsadressen		
Anfangsadresse	6.0	Endadresse7.7Organisationsbautein0
Prozessabbild	0	
Schnelle Zähler (HSC)\Kompatibilität CPU 1511C		
Frontstecker-Belegung wie CPU 1511C	False	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Allgemein\Freigabe		
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Allgemein\Projektinformation		
Name	HSC_1	AutorDonchKommentar
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Betriebsmodus		
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP		
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ00Ersatzwert für DQ10
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Diagnosealarme		
Diagnosealarme freigeben	False	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\		
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent49280Ereignisname
Prozessalarm	0	Capture-Wert0Capture-Wert0Kanalnummer0
HwEventTypeCapture	8	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\		
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent49296Ereignisname
Prozessalarm	0	Synchronisation0Synchronisation0Kanalnummer0
HwEventTypeSync	9	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\		
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent49168Ereignisname
Prozessalarm	0	Torstart0Torstart0Kanalnummer0
HwEventTypeGateStart	1	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\		
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent49184Ereignisname

Totally Integrated Automation Portal						
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGate-Stop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirection-ChangedEvent	49312	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeDirectionChanged	10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeZeroCrossing	7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCompare0	5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCompare1	6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren						
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter						
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen						
Hysterese (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A)	X11, Klemme 1 (DI0 / %I10.0)	Richtungseingang (B)	X11, Klemme 2 (DI1 / %I10.1)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	14.0	Endadresse	29.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	8.0	Endadresse	19.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					

Totally Integrated Automation Portal						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Allgemein\Freigabe						
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Allgemein\Projektinformation						
Name	HSC_2		Autor	Donch		Kommentar
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Betriebsmodus						
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben		Ersatzwert für DQ0	0		Ersatzwert für DQ1
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Diagnosealarme						
Diagnosealarme freigeben	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Neuer Capture-Wert vorhanden	0		RidPrefixCaptureEvent	49280		Ereignisname
Prozessalarm	0		Capture-Wert0	Capture-Wert0		Kanalnummer
HwEventTypeCapture	8					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0		RidPrefixSyncEvent	49296		Ereignisname
Prozessalarm	0		Synchronisation0	Synchronisation0		Kanalnummer
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0		RidPrefixGateStartEvent	49168		Ereignisname
Prozessalarm	0		Torstart0	Torstart0		Kanalnummer
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstop	0		RidPrefixGateStopEvent	49184		Ereignisname
Prozessalarm	0		Torstop0	Torstop0		Kanalnummer
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0		RidPrefixOverflowEvent	49200		Ereignisname
Prozessalarm	0		Überlauf0	Überlauf0		Kanalnummer
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0		RidPrefixUnderflowEvent	49216		Ereignisname
Prozessalarm	0		Unterlauf0	Unterlauf0		Kanalnummer
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0		RidPrefixDirectionChangedEvent	49312		Ereignisname
Prozessalarm	0		Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0		Kanalnummer
HwEventTypeDirectionChanged	10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Nulldurchgang	0		RidPrefixZeroCrossingEvent	49264		Ereignisname
Prozessalarm	0		Nulldurchgang0	Nulldurchgang0		Kanalnummer
HwEventTypeZeroCrossing	7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0		RidPrefixCompare0Event	49232		Ereignisname
Prozessalarm	0		Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00		Kanalnummer
HwEventTypeCompare0	5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0		RidPrefixCompare1Event	49248		Ereignisname
Prozessalarm	0		Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10		Kanalnummer
HwEventTypeCompare1	6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren						
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)		Richtung invertieren	False		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter						
Signalauswertung	Einfach		Filterfrequenz	100 kHz		Verhalten bei Signal N
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647		Startwert	0		Untere Zählgrenze
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen		Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze		Verhalten bei Torstart
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion		HSC DI0	Keine		Eingangsverzögerung
Kein Eingang für DI0 ausgewählt						



Totally Integrated Automation Portal						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen						
Hysterese (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A)	X11, Klemme 4 (DI3 / %I10.3)	Richtungseingang (B)	X11, Klemme 5 (DI4 / %I10.4)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	30.0	Endadresse	45.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	20.0	Endadresse	31.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Allgemein\Freigabe						
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Allgemein\Projektinformation						
Name	HSC_3	Autor	Donch	Kommentar		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Betriebsmodus						
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Diagnosealarme						
Diagnosealarme freigeben	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCapture	8					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirectionChangedEvent	49312	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeDirectionChanged	10					

Totally Integrated Automation Portal					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\					
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0
HwEventTypeZeroCrossing	7				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\					
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0
HwEventTypeCompare0	5				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\					
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0
HwEventTypeCompare1	6				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren					
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter					
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert					
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart					
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0					
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1					
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0					
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1					
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0
HSC DQ1	Keine				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Hysteresse\Hysteresebereich einstellen					
Hysteresse (in Inkrementen)	0				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren					
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Hardwareein-/ausgänge					
Impulseingang (A)	X11, Klemme 7 (DI6 / %I10.6)	Richtungseingang (B)	X11, Klemme 8 (DI7 / %I10.7)	Rücksetzeingang (N)	Keine
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar
HSC DQ1	Keine				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\E/A-Adressen\Eingangsadressen					
Anfangsadresse	46.0	Endadresse	61.7	Organisationsbaustein	0
Prozessabbild	0				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\E/A-Adressen\Ausgangsadressen					
Anfangsadresse	32.0	Endadresse	43.7	Organisationsbaustein	0
Prozessabbild	0				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Allgemein\Freigabe					
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Allgemein\Projektinformation					
Name	HSC_4	Autor	Donch	Kommentar	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Betriebsmodus					
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP					
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Diagnosealarme					
Diagnosealarme freigeben	False				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\					
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0
HwEventTypeCapture	8				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\					
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname	

Totally Integrated Automation Portal							
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeSync	9						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeGateStart	1						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeGateStop	2						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeOverflow	3						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeUnderflow	4						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirection-ChangedEvent	49312	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeDirectionChanged	10						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeZeroCrossing	7						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare0	5						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare1	6						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren							
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter							
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert							
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart							
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0							
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1							
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0							
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10		
Zählrichtung HSC DQ0	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0		
	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1							
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10		
Zählrichtung HSC DQ1	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0		
	Keine						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Hysteresese\Hysteresebereich einstellen							
Hysteresese (in Inkrementen)	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren							
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Hardwareein-/ausgänge							
Impulseingang (A) HSC DI0	X12, Klemme 1 (DI0 / %I12.0)	Richtungseingang (B) HSC DI1	X12, Klemme 2 (DI1 / %I12.1)	Rücksetzeingang (N) HSC DQ0	Keine		
	Keine		Keine		Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar		

Totally Integrated Automation Portal						
--------------------------------------	--	--	--	--	--	--

HSC DQ1

Keine

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\E/A-Adressen\Eingangsadressen

Anfangsadresse

62.0

Endadresse

77.7

Organisationsbaustein

0

Prozessabbild

0

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\E/A-Adressen\Ausgangsadressen

Anfangsadresse

44.0

Endadresse

55.7

Organisationsbaustein

0

Prozessabbild

0

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Allgemein\Freigabe

Diesen schnellen Zähler aktivieren

False

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Allgemein\Projektinformation

Name

HSC\_5

Autor

Donch

Kommentar

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Betriebsmodus

Auswahl des Betriebsmodus

Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP

Verhalten bei CPU-STOP

Ersatzwert ausgeben

Ersatzwert für DQ0

0

Ersatzwert für DQ1

0

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Diagnosealarme

Diagnosealarme freigeben

False

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\

Neuer Capture-Wert vorhanden

0

RidPrefixCaptureEvent

49280

Ereignisname

Prozessalarm

0

Capture-Wert0

Capture-Wert0

Kanalnummer

0

HwEventTypeCapture

8

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\

Synchronisation des Zählers durch externes Signal

0

RidPrefixSyncEvent

49296

Ereignisname

Prozessalarm

0

Synchronisation0

Synchronisation0

Kanalnummer

0

HwEventTypeSync

9

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\

Torstart

0

RidPrefixGateStartEvent

49168

Ereignisname

Prozessalarm

0

Torstart0

Torstart0

Kanalnummer

0

HwEventTypeGateStart

1

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\

Torstopp

0

RidPrefixGateStopEvent

49184

Ereignisname

Prozessalarm

0

Torstopp0

Torstopp0

Kanalnummer

0

HwEventTypeGateStop

2

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\

Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)

0

RidPrefixOverflowEvent

49200

Ereignisname

Prozessalarm

0

Überlauf0

Überlauf0

Kanalnummer

0

HwEventTypeOverflow

3

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\

Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)

0

RidPrefixUnderflowEvent

49216

Ereignisname

Prozessalarm

0

Unterlauf0

Unterlauf0

Kanalnummer

0

HwEventTypeUnderflow

4

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\

Richtungsumkehr

0

RidPrefixDirectionChangedEvent

49312

Ereignisname

Prozessalarm

0

Richtungsumkehr0

Richtungsumkehr0

Kanalnummer

0

HwEventTypeDirectionChanged

10

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\

Nulldurchgang

0

RidPrefixZeroCrossingEvent

49264

Ereignisname

Prozessalarm

0

Nulldurchgang0

Nulldurchgang0

Kanalnummer

0

HwEventTypeZeroCrossing

7

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\

Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten

0

RidPrefixCompare0Event

49232

Ereignisname

Prozessalarm

0

Vergleichsereignis DQ00

Vergleichsereignis DQ00

Kanalnummer

0

HwEventTypeCompare0

5

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\

Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten

0

RidPrefixCompare1Event

49248

Ereignisname

Prozessalarm

0

Vergleichsereignis DQ10

Vergleichsereignis DQ10

Kanalnummer

0

HwEventTypeCompare1

6

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren

Signalart

Impuls (A) und Richtung (B)

Richtung invertieren

False

Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter

Signalauswertung

Einfach

Filterfrequenz

100 kHz

Verhalten bei Signal N

Keine Reaktion auf Signal N



Totally Integrated Automation Portal						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen						
Hysterese (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A)	X12, Klemme 4 (DI3 / %I12.3)	Richtungseingang (B)	X12, Klemme 5 (DI4 / %I12.4)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	78.0	Endadresse	93.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	56.0	Endadresse	67.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Allgemein\Freigabe						
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Allgemein\Projektinformation						
Name	HSC_6	Autor	Donch	Kommentar		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Betriebsmodus						
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Diagnosealarme						
Diagnosealarme freigeben	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCapture	8					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	



Totally Integrated Automation Portal							
HwEventTypeUnder-flow		4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirection-ChangedEvent	49312	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeDirectionChanged		10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeZeroCrossing		7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare0		5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare1		6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren							
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)		Richtung invertieren	False			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter							
Signalauswertung	Einfach		Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert							
Obere Zählgrenze	2147483647		Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart							
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen		Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0							
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion		HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1							
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion		HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0							
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze		Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen		Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1							
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze		Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen		Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen							
Hysterese (in Inkrementen)	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren							
Messgröße	Frequenz		Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Hardwareein-/ausgänge							
Impulseingang (A)	X12, Klemme 7 (DI6 / %I12.6)		Richtungseingang (B)	X12, Klemme 8 (DI7 / %I12.7)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine		HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\E/A-Adressen\Eingangsadressen							
Anfangsadresse	94.0		Endadresse	109.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\E/A-Adressen\Ausgangsadressen							
Anfangsadresse	68.0		Endadresse	79.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\Kompatibilität CPU 1511C							
Frontstecker-Belegung wie CPU 1511C	False						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Allgemein\Project information							
Name	Pulse_1		Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Allgemein\Betriebsart							
Betriebsart	Deaktiviert						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Verhalten bei CPU-STOP							
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben		Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Diagnosealarme							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						

Totally Integrated Automation Portal						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 21 (DQ0 / %Q4.0): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	110.0	Endadresse	113.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	80.0	Endadresse	91.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Allgemein\Project information						
Name	Pulse_2	Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Allgemein\Betriebsart						
Betriebsart	Deaktiviert					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Diagnosealarme						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 23 (DQ2 / %Q4.2): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	114.0	Endadresse	117.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	92.0	Endadresse	103.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Allgemein\Project information						
Name	Pulse_3	Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Allgemein\Betriebsart						
Betriebsart	Deaktiviert					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Diagnosealarme						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 25 (DQ4 / %Q4.4): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	118.0	Endadresse	121.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	104.0	Endadresse	115.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Allgemein\Project information						
Name	Pulse_4	Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Allgemein\Betriebsart						
Betriebsart	Deaktiviert					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Diagnosealarme						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 27 (DQ6 / %Q4.6): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	122.0	Endadresse	125.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	116.0	Endadresse	127.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Anlauf						
Anlauf nach NETZ-EIN	Warmstart - Betriebsart vor NETZ-AUS	Vergleich Sollausbau zu Istausbau	Anlauf der CPU auch bei Unterschieden	Parametrierungszeit	60000ms	
Zyklus						
Maximale Zykluszeit	150ms			Mindestzykluszeit für zyklische OBs aktivieren	True	

Totally Integrated Automation Portal						
--------------------------------------	--	--	--	--	--	--

Mindestzykluszeit	1ms				
Kommunikationslast					
Zyklusbelastung durch Kommunikation	50%				
System- und Taktmerker\Systemmerkerbits					
Verwendung des Systemmerkerbytes aktivieren	False	Adresse des Systemmerkerbytes (MBx)	1	Erster Zyklus	
Diagnosestatus geändert		Immer 1 (high)		Immer 0 (low)	
System- und Taktmerker/Taktmerkerbits					
Verwendung des Taktmerkerbytes aktivieren	False	Adresse des Taktmerkerbytes (MBx)	0	Takt 10 Hz	
Takt 5 Hz		Takt 2.5 Hz		Takt 2 Hz	
Takt 1.25 Hz		Takt 1 Hz		Takt 0.625 Hz	
Takt 0.5 Hz					
SIMATIC Memory Card\Diagnose					
Lebensdauer der SIMATIC Memory Card	False	Schwellenwert	80%		
Systemdiagnose\Allgemein					
Systemdiagnose für dieses Gerät aktivieren	True	Netzwerkfehler nicht als Fehler sondern als Wartungsanforderung melden	False		
PLC-Meldungen\Allgemein					
Zentrale Meldungsverwaltung in der PLC	True				
Webserver\Allgemein					
Webserver auf dieser Baugruppe aktivieren	False	Zugriff nur über HTTPS zulassen	True		
Webserver\Automatische Aktualisierung					
Automatische Aktualisierung aktivieren	True	Aktualisierungsintervall	0s		
Webserver\Benutzerverwaltung					
Benutzername			Benutzerrechte		
Jeder					
Webserver\Anwenderdefinierte Webseiten					
Applikationsname	HTML-Quellpfad	Start-HTML-Seite	Dateien mit dynamischem Inhalt	Web-DB-Nummer	Fragment DB-Nummer
		index.htm	.htm;.html	333	334
Webserver\Übersicht der Schnittstellen					
Gerät		Schnittstelle		Zugriff auf den Webserver aktivieren	
PLC_1		PROFINET-Schnittstelle_1		False	
DNS-Konfiguration					
Es ist keine DNS-Server-Adresse konfiguriert					
Display\Allgemein\Display Standby-Betrieb					
Standby-Betrieb einschalten nach	30 Minuten				
Display\Allgemein\Energiesparbetrieb					
Energiesparbetrieb einschalten nach	15 Minuten				
Display\Allgemein\Sprache Display					
Standardsprache am Display	Englisch				
Display\Automatische Aktualisierung					
Zeit bis zur Aktualisierung	5 Sekunden				
Display\Passwort\Display-Schutz					
Schreibzugriff aktivieren	True	Display-Schutz aktivieren	False		
Display\Anwenderdefiniertes Logo					
Anwender-Logo aktiviert	False	Logo anpassen	False	Auflösung	128x120
Firmenlogo	---				
Oberflächen-Sprachen					
Projektsprache zuweisen			Oberflächen-Sprachen		
Deutsch (Deutschland)			Deutsch		
Deutsch (Deutschland)			Englisch		
Deutsch (Deutschland)			Französisch		
Deutsch (Deutschland)			Spanisch		
Deutsch (Deutschland)			Italienisch		
Deutsch (Deutschland)			Japanisch		
Deutsch (Deutschland)			Chinesisch (vereinfacht)		
Deutsch (Deutschland)			Koreanisch		
Deutsch (Deutschland)			Russisch		
Deutsch (Deutschland)			Türkisch		
Deutsch (Deutschland)			Portugiesisch (Brasilien)		
Uhrzeit\Ortszeit					
Zeitzone	(UTC) Dublin, Edinburgh, Lisbon, London				
Uhrzeit\Uhrzeitsynchronisation\NTP-Verfahren					
Uhrzeitsynchronisation	Deaktiviert	NTP Server 1		NTP Server 2	
NTP Server 3		NTP Server 4		Aktualisierungsintervall	10s

--	--	--

Totally Integrated Automation Portal

Uhrzeit\Sommerzeit

Sommerzeitumstellung aktivieren

True

Unterschied zwischen Winter- und Sommerzeit

60min

Uhrzeit\Sommerzeit\Beginn der Sommerzeit

Woche

Letzte

Wochentag

Sonntag

im

März

um

01:00 a.m.

Uhrzeit\Sommerzeit\Beginn der Winterzeit

Woche

Letzte

Wochentag

Sonntag

im

Oktober

um

02:00 a.m.

Schutz

Schutzstufe

Vollzugriff (kein Schutz)

Schutz\Schutz der PLC-Konfigurationsdaten

Vertrauliche PLC-Konfigurationsdaten schützen

False

Schutz\Verbindungsmechanismen

Zugriff über PUT/GET-Kommunikation durch remoten Partner erlauben

False

Schutz\Security-Ereignis

Security-Ereignisse bei hohem Nachrichtenaufkommen zusammenfassen

True

Dauer eines Intervalls

20

Einheit

Sekunden

OPC UA\Erreichbarkeit des Servers

OPC UA-Server aktivieren

False

Systemstromversorgung\Allgemein

Allgemein

Anschluss an Versorgungsspannung L+

Systemstromversorgung\Leistungsbilanzierung

Modul

Steckplatz

Leistungsbilanz

PLC\_1

1

10,00W

Zusammenfassung

10,00W

Konfigurationssteuerung\Konfigurationssteuerung für zentralen Aufbau

Umkonfigurieren des Geräts über Anwenderprogramm ermöglichen

False

Verbindungsressourcen\

Ressourcen der Station - Reserviert - Maximum

Ressourcen der Station - Reserviert - Konfigurierte

Ressourcen der Station - Dynamisch - Konfigurierte

Ressourcen des Moduls - PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] - Konfigurierte

Maximale Anzahl der Ressourcen:

10

78

88

Maximum

Konfigurierte

Konfigurierte

Konfigurierte

PG-Kommunikation:

4

-

-

-

HMI-Kommunikation:

4

1

0

1

S7-Kommunikation:

0

-

0

0

Open User Communication:

0

-

0

0

Web-Kommunikation:

2

-

-

-

OPC UA-Client/Server-Kommunikation:

0

-

-

-

Sonstige Kommunikation:

-

-

0

0

Insgesamt verwendete Ressourcen:

1

0

1

Verfügbare Ressourcen:

9

78

87

Adressübersicht\Adressübersicht\Adressübersicht

Eingänge

True

Ausgänge

True

Adresslücken

False

Steckplatz

True

Totally Integrated Automation Portal												
Typ	Adr. von	Adr. bis	Modul	TPA	OB	Gerätename	Gerätenum-mer	Größe	Master-/IO-System	Baugrup-penträger	Steckplatz	
E	0	9	AI 5/AQ 2_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	10 Byte	-	0	1 8	
A	0	3	AI 5/AQ 2_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 8	
E	10	11	DI 16/DQ 16_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 9	
A	4	5	DI 16/DQ 16_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 9	
E	12	13	DI 16/DQ 16_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 10	
A	6	7	DI 16/DQ 16_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 10	
E	14	29	HSC_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 16	
A	8	19	HSC_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 16	
E	30	45	HSC_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 17	
A	20	31	HSC_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 17	
E	46	61	HSC_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 18	
A	32	43	HSC_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 18	
E	62	77	HSC_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 19	
A	44	55	HSC_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 19	
E	78	93	HSC_5	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 20	
A	56	67	HSC_5	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 20	
E	94	109	HSC_6	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 21	
A	68	79	HSC_6	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 21	
E	110	113	Pulse_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 32	
A	80	91	Pulse_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 32	
E	114	117	Pulse_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 33	
A	92	103	Pulse_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 33	
E	118	121	Pulse_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 34	
A	104	115	Pulse_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 34	
E	122	125	Pulse_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 35	
A	116	127	Pulse_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 35	
E	256	273	Antriebsrege-lung_Stand-ard_Tele-gramm_5	TPA OB Servo	MC-Ser-vo[OB91]	Antriebsger-ät_1 [S210 PN]	1	18 Byte	PROFINET IO-System [100]	0	CU X150	
A	256	273	Antriebsrege-lung_Stand-ard_Tele-gramm_5	TPA OB Servo	MC-Ser-vo[OB91]	Antriebsger-ät_1 [S210 PN]	1	18 Byte	PROFINET IO-System [100]	0	CU X150	
Runtime-Lizenzen\OPC UA\Runtime-Lizenzen												
Typ der benötigten Lizenz		Keine			Typ der erworbenen Lizenz		Keine Lizenz					
Runtime-Lizenzen\ProDiag\Überwachungen												
Anzahl verwendeter Überwachungen		0										
Runtime-Lizenzen\ProDiag\Runtime-Lizenzen												
Anzahl benötigter Lizenzen		Keine (<= 25 Überwachungen)			Verwendete ProDiag-Lizenzen		Keine Lizenz					
Runtime-Lizenzen\Energy Suite\Energieobjekte												
Anzahl verwendeter Energieobjekte		0										
Runtime-Lizenzen\Energy Suite\Runtime-Lizenzen												
Gesamtsumme lizenzierter Energieobjekte		0										
Runtime-Lizenzen\Energy Suite\Runtime-Lizenzen\Anzahl erworbener Lizenzen												
Lizenztyp '5 Energieobjekte'		Keine Lizenz			Lizenztyp '10 Energieobjekte'		Keine Lizenz					
Runtime-Lizenzen\MAC\Runtime-Lizenzen												
Typ der erworbenen Lizenz		Keine Lizenz										



Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]</div> <div>Software Units</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		

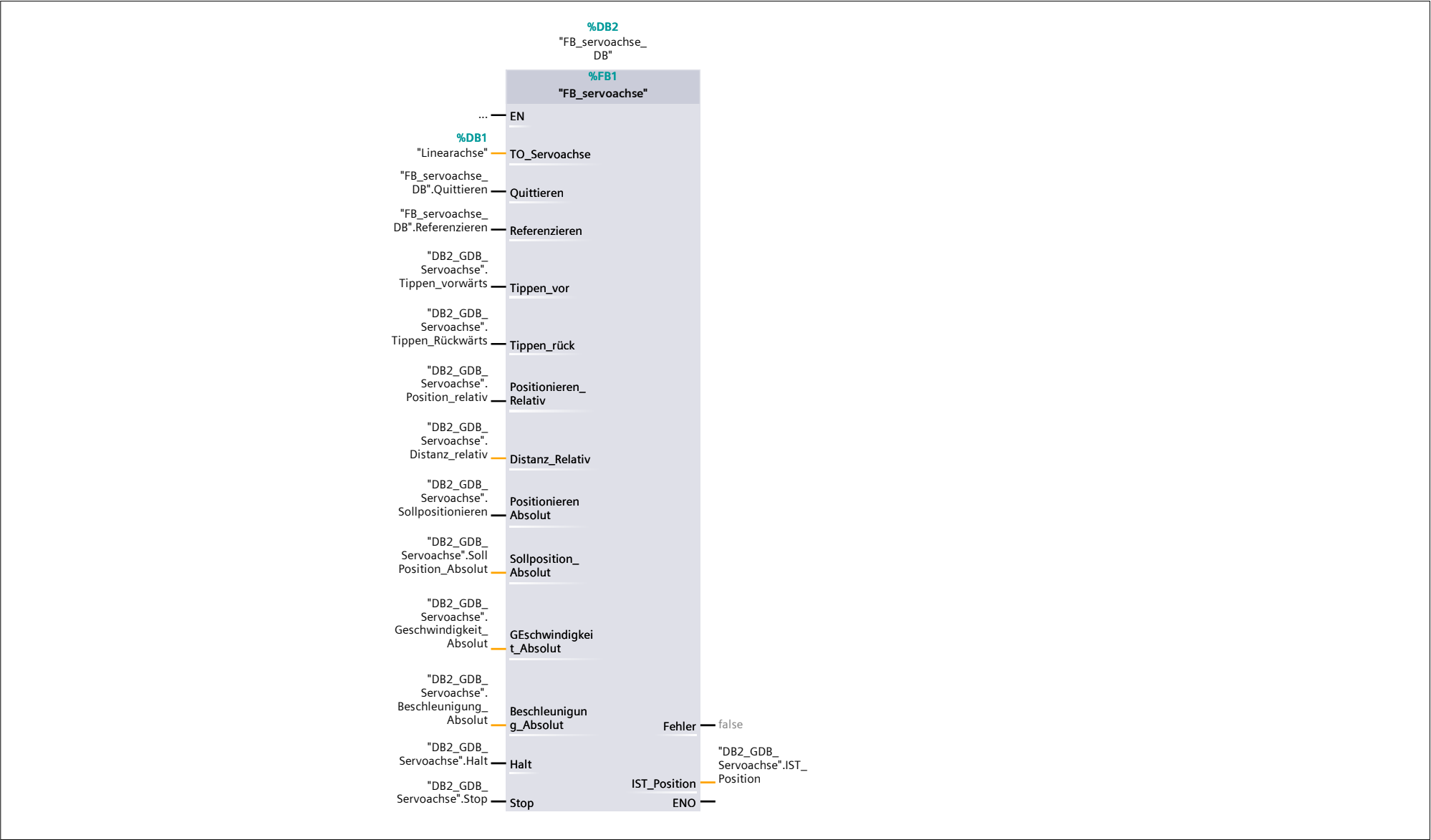
PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

Main [OB1]

Main Eigenschaften							
Allgemein							
Name	Main	Nummer	1	Typ	OB	Sprache	FUP
Nummerierung	Automatisch						
Information							
Titel	"Main Program Sweep (Cycle)"	Autor		Kommentar		Familie	
Version	0.1	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Kommentar
▼ Input			
Initial_Call	Bool		Initial call of this OB
Remanence	Bool		=True, if remanent data are available
Temp			
Constant			

Netzwerk 1:



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

MC-Servo [OB91]

MC-Servo Eigenschaften

Allgemein

Name	MC-Servo	Nummer	91	Typ	OB	Sprache	KOP
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	1.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Kommentar
▼ Input			
Initial_Call	Bool		
PIP_Input	Bool		
PIP_Output	Bool		
IO_System	USInt		
Event_Count	Int		
Synchronous	Bool		

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

MC-Interpolator [OB92]

MC-Interpolator Eigenschaften

Allgemein

Name	MC-Interpolator	Nummer	92	Typ	OB	Sprache	KOP
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	1.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Kommentar
▼ Input			
Initial_Call	Bool		
PIP_Input	Bool		
PIP_Output	Bool		
IO_System	USInt		
Event_Count	Int		
Reduction	UInt		

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

FB\_servoachse [FB1]

FB\_servoachse Eigenschaften

Allgemein

Name	FB_servoachse	Nummer	1	Typ	FB	Sprache	FUP
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	0.1	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
▼ TO_Servoachse	TO_PositioningAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_SpeedAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False		
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
▼ Static									
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False		
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		









Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[2]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[3]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					



Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[4]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocityMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Extrapolation	TO_Struct_Extrapolation		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LeadingAxisDependentTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FollowingAxisDependentTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Settings	TO_Struct_ExtrapolationSettings		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SystemDefinedExtrapolation	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ExtrapolatedVelocityMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PositionFilter	TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T1	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T2	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VelocityFilter	TO_Struct_ExtrapolationVelocityFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T1	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T2	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VelocityTolerance	TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Range	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Hysteresis	TO_Struct_ExtrapolationHysteresis		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Mechanics	TO_Struct_Mechanics		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LeadScrew	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					





Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ PositioningMonitoring	TO_Struct_PositioningMonitoring		Nicht remanent	False	False	False	False				
ToleranceTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinDwellTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Window	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StandstillSignal	TO_Struct_StandstillSignal		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityThreshold	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinDwellTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusPositioning	TO_Struct_StatusPositioning		Nicht remanent	False	False	False	False				
Distance	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TargetPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TargetPositionModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
FollowingError	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
SetpointExecutionTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusServo	TO_Struct_StatusServo		Nicht remanent	False	False	False	False				
BalancedPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ControlDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusProvidedLeadingValue	TO_Struct_StatusProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DelayedLeadingValue	TO_Struct_ProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor	Array[1..4] of TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[1]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[2]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[3]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[4]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				











Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
RtLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace	Array[1..4] of TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[1]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[2]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[3]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[4]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ VirtualAxis	TO_Struct_VirtualAxis		Nicht remanent	False	False	False	False				
Mode	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Simulation	TO_Struct_AxisSimulation		Nicht remanent	False	False	False	False				
Mode	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
JogForward	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
JogBackward	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Velocity	LReal	100.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Acceleration	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Deceleration	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Jerk	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
PositionControlled	Bool	true	Nicht remanent	True	True	True	False				
▼ Output											
InVelocity	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False				
InOut											
Static											
▼ MC_HOME_Instance	MC_HOME			True	True	True	True				
▼ Input											
▼ Axis	TO_Axis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
Static											
Execute	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Position	LReal	0.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Mode	Int	0	Nicht remanent	True	True	True	False				
▼ Output											
ReferenceMarkPosition	LReal	0.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Done	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				



Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
CommandAborted	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False				
InOut											
Static											
▼ MC_MOVEABSOLUTE_Instance	MC_MOVEABSOLUTE			True	True	True	True				
▼ Input											
▼ Axis	TO_PositioningAxis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_SpeedAxis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
▼ Static											
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocitySet-point	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable-Torque-Data	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Torque-DataAddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Torque-DataAddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DriveParameter	TO_Struct_ActorDriveParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MaxSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceTorque	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ LinearMotorDriveParameter	TO_Struct_LinearMotorActorDriveParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MaxVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceForce	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ TorqueLimiting	TO_Struct_TorqueLimiting		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LimitBase	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	PositionBasedMonitorings	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ LimitDefaults	TO_Struct_TorqueLimitingLimitDefaults		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Torque	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Force	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ LoadGear	TO_Struct_LoadGear		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Numerator	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Denominator	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DynamicLimits	TO_Struct_DynamicLimits		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MaxVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MaxAcceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MaxDeceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MaxJerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DynamicDefaults	TO_Struct_DynamicDefaults		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Emergency-Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Override	TO_Struct_Override		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Units	TO_Struct_Units		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LengthUnit	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					



Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	TimeOut	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	EsLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Output	TO_Struct_ControlPanelOutput		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Command[1]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error-ID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error-ID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RtLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace	Array[1..4] of TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[1]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[2]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[3]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[4]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VirtualAxis	TO_Struct_VirtualAxis		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Simulation	TO_Struct_Axis-Simulation		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					







Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionX-ist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionX-ist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Sensor[3]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mounting-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					







Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
StartValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_SW	TO_Struct_PositionLimitsSW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_HW	TO_Struct_PositionLimitsHW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MinSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MaxSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Homing	TO_Struct_Homing		Nicht remanent	False	False	False	False				
AutoReversal	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReferencingVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
HomePosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionControl	TO_Struct_PositionControl		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kv	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kpc	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableDSC	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
SmoothingTimeByChangeDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
InitialOperativeSensor	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlDifferenceQuantization	TO_Struct_PositionDifferenceQuantification		Nicht remanent	False	False	False	False				
Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DynamicAxisModel	TO_Struct_DynamicAxisModel		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdditionalPositionTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ FollowingError	TO_Struct_FollowingError		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableMonitoring	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningLevel	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ CrossPlcSynchronousOperation	TO_Struct_CrossPlcSynchronousOperation		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	Array[1..8] of TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[1]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				



Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[2]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[3]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[4]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[5]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[6]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Interface[7]		TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
Enable-Leading-ValueOutput		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Address-Out		VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
RID		DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
AREA		Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Interface[8]		TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
Enable-Leading-ValueOutput		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Address-Out		VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
RID		DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
AREA		Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
LocalLeading-ValueDelayTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ PositioningMonitoring		TO_Struct_PositioningMonitoring		Nicht remanent	False	False	False	False					
ToleranceTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MinDwellTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Window		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ StandstillSignal		TO_Struct_StandstillSignal		Nicht remanent	False	False	False	False					
VelocityThreshold		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MinDwellTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ StatusPositioning		TO_Struct_StatusPositioning		Nicht remanent	False	False	False	False					
Distance		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
TargetPosition		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
TargetPosition-ModuloCycle		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
FollowingError		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
SetpointExecutionTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ StatusServo		TO_Struct_StatusServo		Nicht remanent	False	False	False	False					
BalancedPosition		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
ControlDifference		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ StatusProvided-LeadingValue		TO_Struct_StatusProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ DelayedLeadingValue		TO_Struct_ProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False					
Position		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Velocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Acceleration		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ StatusSensor		Array[1..4] of TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ StatusSensor[1]		TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
State		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
CommunicationOK		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
Error		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	AbsEncoder-Offset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Adaption-State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	StatusSensor[2]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AbsEncoder-Offset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Adaption-State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	StatusSensor[3]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AbsEncoder-Offset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Adaption-State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	StatusSensor[4]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AbsEncoder-Offset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Adaption-State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	StatusExtrapolation	TO_Struct_StatusExtrapolation		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FilteredPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FilteredVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ExtrapolatedPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ExtrapolatedVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	StatusKinematics-Motion	TO_Struct_StatusKinematics-Motion		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StatusWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Execute	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Position	LReal	0.0	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Velocity	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Acceleration	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Deceleration	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Jerk	LReal	-1.0	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Direction	Int	1	Nicht remanent	True	True	True	False					
▼	Output												
	Done	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False					
	CommandAborted	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False					
	Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False					
	ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False					

Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
InOut											
Static											
▼ MC_MOVERELATIVE_Instance	MC_MOVERELATIVE			True	True	True	True				
▼ Input											
▼ Axis	TO_PositioningAxis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_SpeedAxis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
▼ Static											
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocitySet-point	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
Enable-Torque-Data		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Torque-DataAddressIn		VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
RID		DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
AREA		Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Torque-DataAddressOut		VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
RID		DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
AREA		Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ DriveParameter		TO_Struct_ActorDriveParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
ReferenceSpeed		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MaxSpeed		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
ReferenceTorque		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ LinearMotorDriveParameter		TO_Struct_LinearMotorActorDriveParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
ReferenceVelocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MaxVelocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
ReferenceForce		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ TorqueLimiting		TO_Struct_TorqueLimiting		Nicht remanent	False	False	False	False					
LimitBase		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
PositionBasedMonitorings		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ LimitDefaults		TO_Struct_TorqueLimitingLimitDefaults		Nicht remanent	False	False	False	False					
Torque		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Force		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ LoadGear		TO_Struct_LoadGear		Nicht remanent	False	False	False	False					
Numerator		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
Denominator		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ DynamicLimits		TO_Struct_DynamicLimits		Nicht remanent	False	False	False	False					
MaxVelocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Velocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MaxAcceleration		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MaxDeceleration		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
MaxJerk		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ DynamicDefaults		TO_Struct_DynamicDefaults		Nicht remanent	False	False	False	False					
Velocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Acceleration		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Deceleration		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Jerk		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
Emergency-Deceleration		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Override		TO_Struct_Override		Nicht remanent	False	False	False	False					
Velocity		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Units		TO_Struct_Units		Nicht remanent	False	False	False	False					
LengthUnit		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
VelocityUnit		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
TimeUnit		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
TorqueUnit		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					





Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Timeout	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	EsLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Output	TO_Struct_ControlPanelOutput		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Command[1]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error-ID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Error-ID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RtLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace	Array[1..4] of TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[1]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[2]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[3]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	InternalToTrace[4]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VirtualAxis	TO_Struct_VirtualAxis		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Simulation	TO_Struct_Axis-Simulation		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Input												
	Output												
	InOut												





Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	StepsPerRevolu-tion	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineReso-lutionX-ist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineReso-lutionX-ist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Determi-nableRe-volutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Distance-PerRevo-lution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Behav-iorGx_XIS T1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Referen-ceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Referen-ceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Backlash	TO_Struct_Back-lash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsolu-teHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ ActiveHom-ing	TO_Struct_Sen-sorActiveHom-ing		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePo-sitionOff-set	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DigitalIn-putAd-dress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NU MBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLe-vel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ PassiveHom-ing	TO_Struct_Sen-sorPassiveHom-ing		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ DigitalIn-putAd-dress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NU MBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFF-SET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLe-vel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	▼ Sensor[3]	TO_Struct_Sen-sor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirec-tion	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mounting-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdap-tion	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVeloci-tyMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					







Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
Mode		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
SidelInput		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
Direction		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
HomePositionOffset		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ DigitalInputAddress		VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
RID		DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
AREA		Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
SwitchLevel		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ PassiveHoming		TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
Mode		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
SidelInput		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
Direction		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ DigitalInputAddress		VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
RID		DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
AREA		Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
OFF-SET		UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
SwitchLevel		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Extrapolation		TO_Struct_Extrapolation		Nicht remanent	False	False	False	False					
LeadingAxisDependentTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
FollowingAxisDependentTime		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Settings		TO_Struct_ExtrapolationSettings		Nicht remanent	False	False	False	False					
SystemDefinedExtrapolation		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
ExtrapolatedVelocityMode		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ PositionFilter		TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
T1		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
T2		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ VelocityFilter		TO_Struct_ExtrapolationVelocityFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
T1		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
T2		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ VelocityTolerance		TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance		Nicht remanent	False	False	False	False					
Range		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Hysteresis		TO_Struct_ExtrapolationHysteresis		Nicht remanent	False	False	False	False					
Value		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Mechanics		TO_Struct_Mechanics		Nicht remanent	False	False	False	False					
LeadScrew		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Properties		TO_Struct_Properties		Nicht remanent	False	False	False	False					
MotionType		DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ Modulo		TO_Struct_Modulo		Nicht remanent	False	False	False	False					
Enable		Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
Length		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
StartValue		LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼ PositionLimits_SW		TO_Struct_PositionLimitsSW		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_HW	TO_Struct_PositionLimitsHW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MinSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MaxSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Homing	TO_Struct_Homing		Nicht remanent	False	False	False	False				
AutoReversal	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReferencingVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
HomePosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionControl	TO_Struct_PositionControl		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kv	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kpc	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnabledDSC	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
SmoothingTimeByChangeDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
InitialOperativeSensor	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlDifferenceQuantization	TO_Struct_PositionDifferenceQuantification		Nicht remanent	False	False	False	False				
Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DynamicAxisModel	TO_Struct_DynamicAxisModel		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdditionalPositionTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ FollowingError	TO_Struct_FollowingError		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableMonitoring	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningLevel	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ CrossPlcSynchronousOperation	TO_Struct_CrossPlcSynchronousOperation		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	Array[1..8] of TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[1]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable-Leading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Address-Out	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				







Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Axis	TO_SpeedAxis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
▼ Static											
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnabledDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ EnabledDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableTorqueData	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ TorqueDataAddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ TorqueDataAddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				











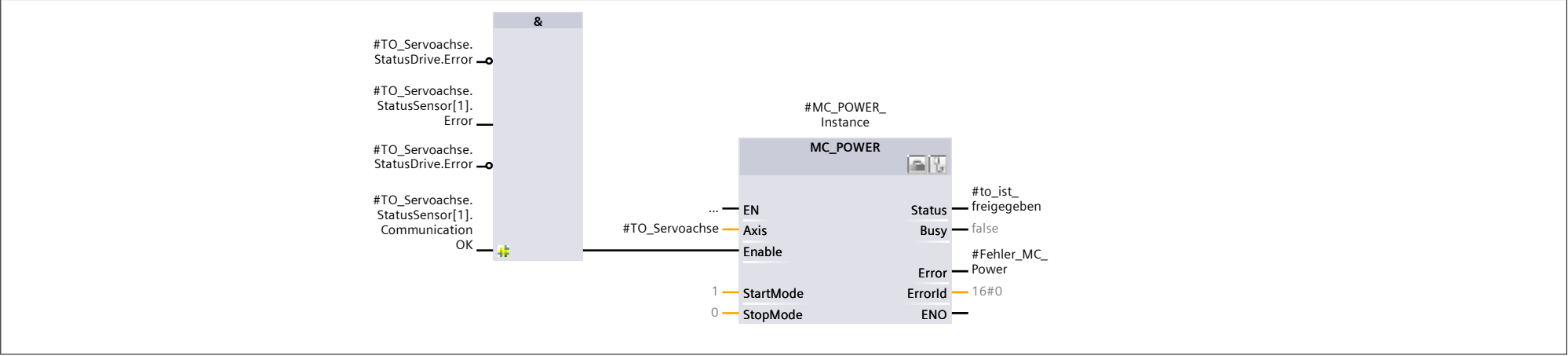




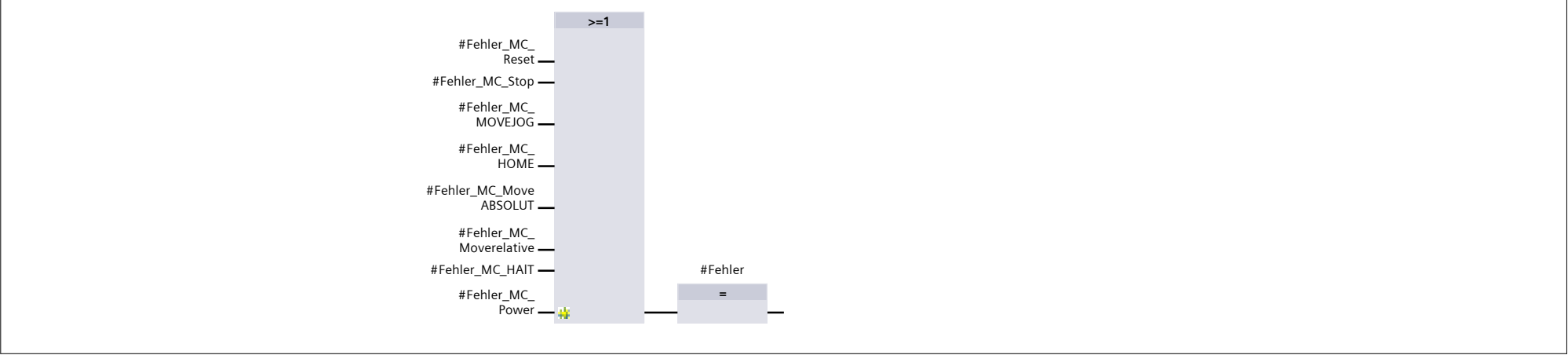


Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
AbortAcceleration	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False		
▼ Output									
Done	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False		
Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False		
CommandAborted	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False		
Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False		
ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False		
InOut									
Static									
Temp									
Constant									

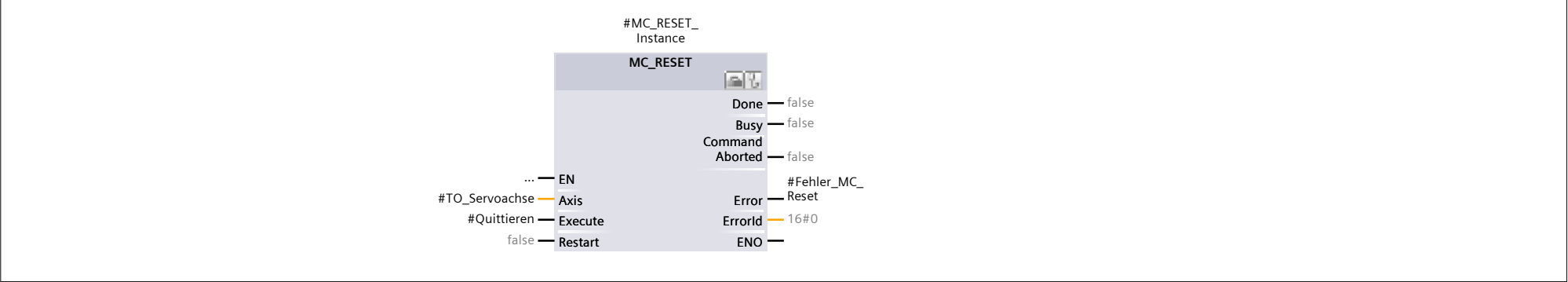
Netzwerk 1:



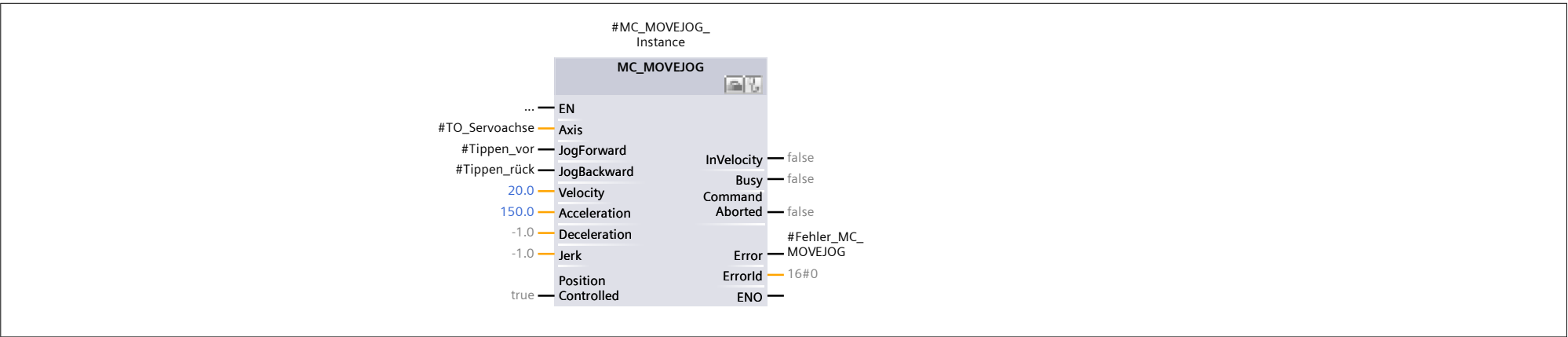
Netzwerk 2: Fehler



Netzwerk 3: Technologie-Alarm quittieren

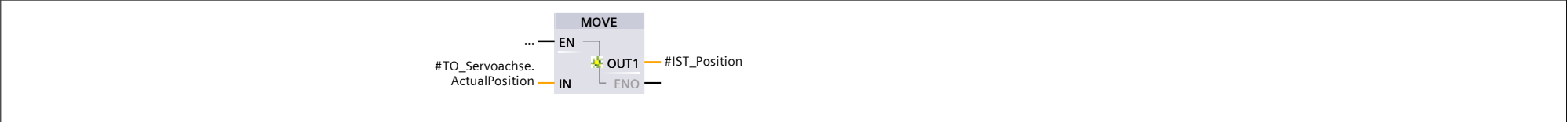


Netzwerk 4:

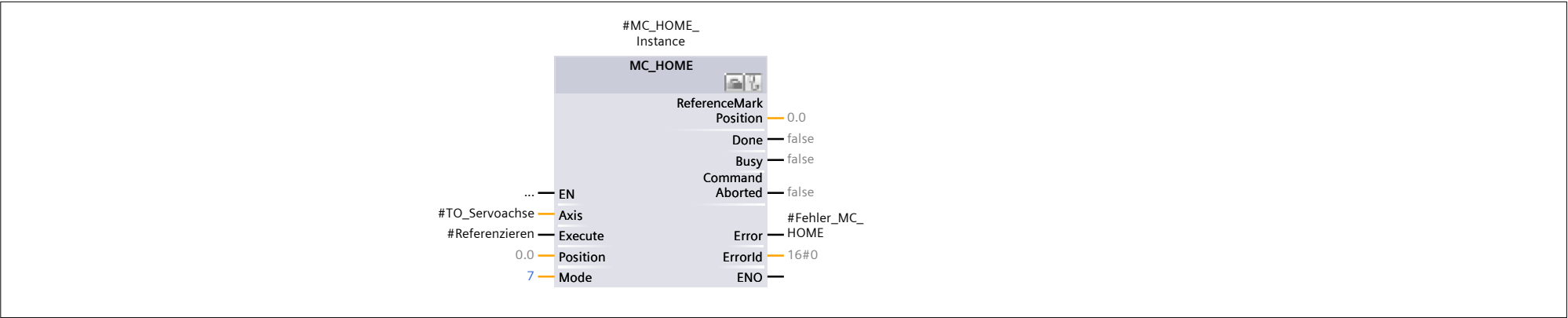


Netzwerk 5:

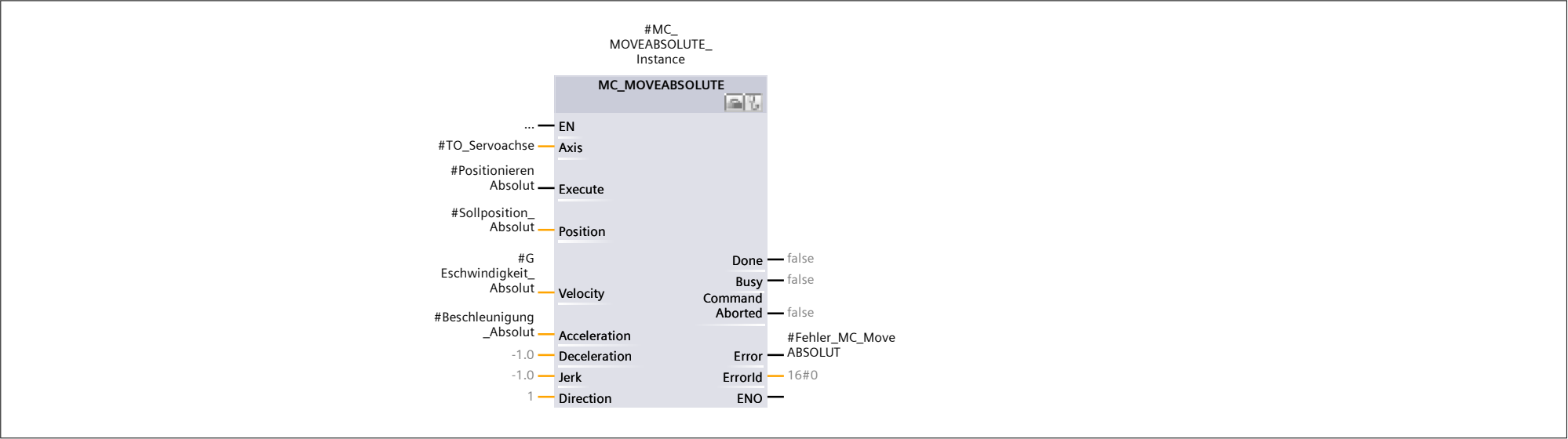
Ist\_position ausgeben



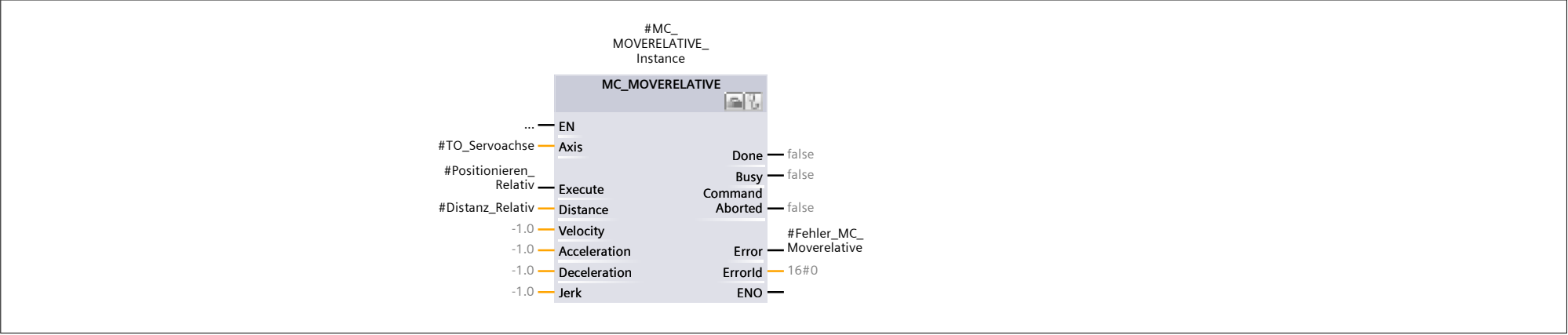
Netzwerk 6: Achse referenzieren



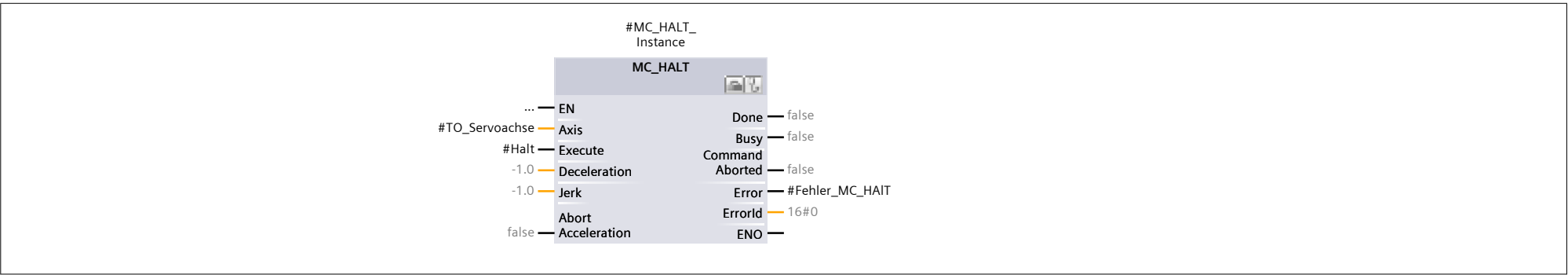
Netzwerk 7: Achse Absolut positionieren



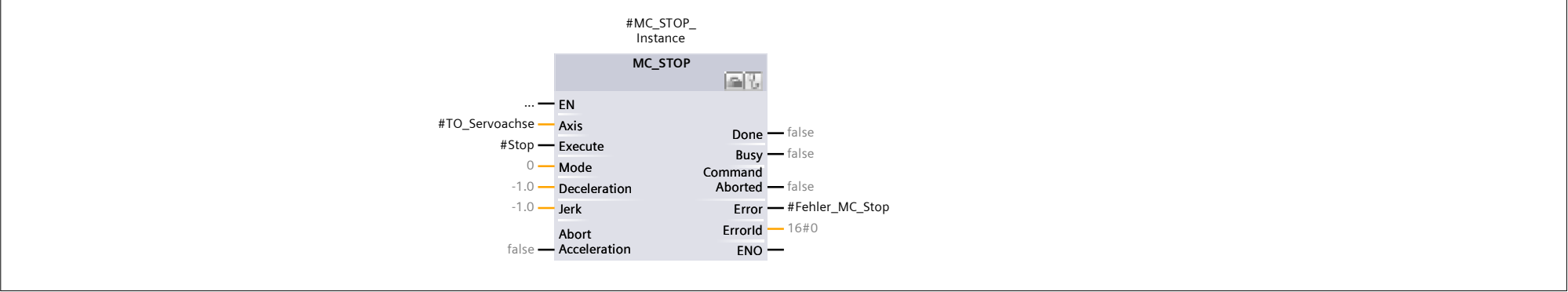
Netzwerk 8: Achse realtive positionieren



Netzwerk 9: Achse anhalten



Netzwerk 10: Achse stoppen



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

Baustein\_1 [FC1]

Baustein\_1 Eigenschaften

Allgemein

Name	Baustein_1	Nummer	1	Typ	FC	Sprache	SCL
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	0.1	Anwenderdefinierte ID					

```
0001 FUNCTION "Baustein_1" : Void
0002
0003 VAR_INPUT
0004
0005 END_VAR
0006
0007 VAR_OUTPUT
0008
0009 END_VAR
0010
0011 VAR_IN_OUT
0012
0013 END_VAR
0014
0015 VAR_TEMP
0016
0017 END_VAR
0018
0019 VAR CONSTANT
0020
0021 END_VAR

0001
```

Symbol	Adresse	Typ	Kommentar

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

FB\_servoachse\_DB [DB2]

FB\_servoachse\_DB Eigenschaften

Allgemein

Name	FB_servoachse_DB	Nummer	2	Typ	DB	Sprache	DB
Nummerierung		Automatisch					

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	0.1	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Startwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
TO_Servoachse	TO_PositioningAxis		False	False	False	False	False		
Quittieren	Bool	false	False	True	True	True	False		
Referenzieren	Bool	false	False	True	True	True	False		
Tippen_vor	Bool	false	False	True	True	True	False		
Tippen_rück	Bool	false	False	True	True	True	False		
Positionieren_Relativ	Bool	false	False	True	True	True	False		
Distanz_Relativ	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
PositionierenAbsolut	Bool	false	False	True	True	True	False		
Sollposition_Absolut	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
GESchwindigkeit_Absolut	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Beschleunigung_Absolut	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Halt	Bool	false	False	True	True	True	False		
Stop	Bool	false	False	True	True	True	False		
▼ Output									
Fehler	Bool	false	False	True	True	True	False		
IST_Position	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
InOut									
▼ Static									
Fehler_MC_Reset	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_Stop	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_MOVEJOG	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_HOME	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_MoveABSOLUT	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_Moverelative	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_HAIT	Bool	false	False	True	True	True	False		
Fehler_MC_Power	Bool	false	False	True	True	True	False		
to_ist_freigegeben	Bool	false	False	True	True	True	False		
▼ MC_POWER_Instance	MC_POWER		False	True	True	True	True		
▼ Input									
Axis	TO_Axis		False	False	False	False	False		
Enable	Bool	false	False	True	True	True	False		
StartMode	DInt	1	False	True	True	True	False		
StopMode	Int	0	False	True	True	True	False		
▼ Output									
Status	Bool	false	False	True	True	True	False		
Busy	Bool	false	False	True	True	True	False		
Error	Bool	false	False	True	True	True	False		
ErrorId	Word	16#0	False	True	True	True	False		
InOut									
Static									
▼ MC_RESET_Instance	MC_RESET		False	True	True	True	True		
▼ Input									
Axis	TO_Object		False	False	False	False	False		
Execute	Bool	false	False	True	True	True	False		
Restart	Bool	false	False	True	True	True	False		
▼ Output									
Done	Bool	false	False	True	True	True	False		
Busy	Bool	false	False	True	True	True	False		
CommandAborted	Bool	false	False	True	True	True	False		
Error	Bool	false	False	True	True	True	False		
ErrorId	Word	16#0	False	True	True	True	False		
InOut									
Static									
▼ MC_MOVEJOG_Instance	MC_MOVEJOG		False	True	True	True	True		
▼ Input									

Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Startwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Axis	TO_SpeedAxis		False	False	False	False	False				
JogForward	Bool	false	False	True	True	True	False				
JogBackward	Bool	false	False	True	True	True	False				
Velocity	LReal	100.0	False	True	True	True	False				
Acceleration	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Deceleration	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Jerk	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
PositionControlled	Bool	true	False	True	True	True	False				
▼ Output											
InVelocity	Bool	false	False	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	False	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	False	True	True	True	False				
Error	Bool	false	False	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	False	True	True	True	False				
InOut											
Static											
▼ MC_HOME_Instance	MC_HOME		False	True	True	True	True				
▼ Input											
Axis	TO_Axis		False	False	False	False	False				
Execute	Bool	false	False	True	True	True	False				
Position	LReal	0.0	False	True	True	True	False				
Mode	Int	0	False	True	True	True	False				
▼ Output											
ReferenceMarkPosition	LReal	0.0	False	True	True	True	False				
Done	Bool	false	False	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	False	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	False	True	True	True	False				
Error	Bool	false	False	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	False	True	True	True	False				
InOut											
Static											
▼ MC_MOVEABSOLUTE_Instance	MC_MOVEABSOLUTE		False	True	True	True	True				
▼ Input											
Axis	TO_PositioningAxis		False	False	False	False	False				
Execute	Bool	false	False	True	True	True	False				
Position	LReal	0.0	False	True	True	True	False				
Velocity	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Acceleration	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Deceleration	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Jerk	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Direction	Int	1	False	True	True	True	False				
▼ Output											
Done	Bool	false	False	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	False	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	False	True	True	True	False				
Error	Bool	false	False	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	False	True	True	True	False				
InOut											
Static											
▼ MC_MOVERELATIVE_Instance	MC_MOVERELATIVE		False	True	True	True	True				
▼ Input											
Axis	TO_PositioningAxis		False	False	False	False	False				
Execute	Bool	false	False	True	True	True	False				
Distance	LReal	0.0	False	True	True	True	False				
Velocity	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Acceleration	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Deceleration	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
Jerk	LReal	-1.0	False	True	True	True	False				
▼ Output											
Done	Bool	false	False	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	False	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	False	True	True	True	False				
Error	Bool	false	False	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	False	True	True	True	False				
InOut											
Static											
▼ MC_HALT_Instance	MC_HALT		False	True	True	True	True				





Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine

DB2\_GDB\_Servoachse [DB3]

DB2\_GDB\_Servoachse Eigenschaften

Allgemein

Name	DB2_GDB_Servoachse	Nummer	3	Typ	DB	Sprache	DB
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version	0.1	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Startwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Static									
IST_Position	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Tippen_vorwärts	Bool	false	False	True	True	True	False		
Tippen_Rückwärts	Bool	false	False	True	True	True	False		
SollPosition_Absolut	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Sollpositionieren	Bool	false	False	True	True	True	False		
Beschleunigung_Absolut	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Geschwindigkeit_Absolut	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Position_relativ	Bool	false	False	True	True	True	False		
Distanz_relativ	LReal	0.0	False	True	True	True	False		
Halt	Bool	false	False	True	True	True	False		
Stop	Bool	false	False	True	True	True	False		

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_POWER [FB1206]

MC_POWER Eigenschaften							
Allgemein							
Name	MC_POWER	Nummer	1206	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						
Information							
Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar		
▼ Input											
▼ Axis	TO_Axis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
Static											
Enable	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
StartMode	DInt	1	Nicht remanent	True	True	True	False				
StopMode	Int	0	Nicht remanent	True	True	True	False				
▼ Output											
Status	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False				
InOut											
Static											

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_RESET [FB1207]

MC_RESET Eigenschaften							
Allgemein							
Name	MC_RESET	Nummer	1207	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						
Information							
Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar		
▼ Input											
▼ Axis	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Execute	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Restart	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
▼ Output											
Done	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False				
InOut											
Static											

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_MOVEJOG [FB1203]

MC\_MOVEJOG Eigenschaften

Allgemein

Name	MC_MOVEJOG	Nummer	1203	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
▼ Axis	TO_SpeedAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False		
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
▼ Static									
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False		
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableTorqueData	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ TorqueDataAddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		





Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
StatusWord2	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ErrorDetail	TO_Struct_ErrorDetail		Nicht remanent	False	False	False	False				
Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Reaction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlPanel	TO_Struct_ControlPanel		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Input	TO_Struct_ControlPanelInput		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReqCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReqCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TimeOut	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EsLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Output	TO_Struct_ControlPanelOutput		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
RtLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace	Array[1..4] of TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[1]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[2]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[3]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_HOME [FB1201]

MC_HOME Eigenschaften							
Allgemein							
Name	MC_HOME	Nummer	1201	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						
Information							
Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar		
▼ Input											
▼ Axis	TO_Axis			False	False	False	False				
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False				
Input											
Output											
InOut											
Static											
Input											
Output											
InOut											
Static											
Execute	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Position	LReal	0.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Mode	Int	0	Nicht remanent	True	True	True	False				
▼ Output											
ReferenceMarkPosition	LReal	0.0	Nicht remanent	True	True	True	False				
Done	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Busy	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
CommandAborted	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
Error	Bool	false	Nicht remanent	True	True	True	False				
ErrorId	Word	16#0	Nicht remanent	True	True	True	False				
InOut											
Static											

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_MOVEABSOLUTE [FB1202]

MC\_MOVEABSOLUTE Eigenschaften

Allgemein

Name	MC_MOVEABSOLUTE	Nummer	1202	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
▼ Axis	TO_PositioningAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_SpeedAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False		
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
▼ Static									
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False		
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		









Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[2]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal														
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar		
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Sensor[3]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[4]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Extrapolation	TO_Struct_Extrapolation		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LeadingAxisDependentTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FollowingAxisDependentTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Settings	TO_Struct_ExtrapolationSettings		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SystemDefinedExtrapolation	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ExtrapolatedVelocityMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PositionFilter	TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T1	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T2	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VelocityFilter	TO_Struct_ExtrapolationVelocityFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T1	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T2	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VelocityTolerance	TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Range	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Hysteresis	TO_Struct_ExtrapolationHysteresis		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Mechanics	TO_Struct_Mechanics		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LeadScrew	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Properties	TO_Struct_Properties		Nicht remanent	False	False	False	False				
MotionType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Modulo	TO_Struct_Modulo		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Length	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
StartValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_SW	TO_Struct_PositionLimitsSW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_HW	TO_Struct_PositionLimitsHW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MinSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MaxSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Homing	TO_Struct_Homing		Nicht remanent	False	False	False	False				
AutoReversal	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReferencingVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
HomePosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionControl	TO_Struct_PositionControl		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kv	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kpc	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableDSC	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
SmoothingTimeBy-ChangeDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
InitialOperativeSensor	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlDifference-Quantization	TO_Struct_PositionDifference-Quantification		Nicht remanent	False	False	False	False				
Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DynamicAxisModel	TO_Struct_DynamicAxisModel		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdditionalPositionTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ FollowingError	TO_Struct_FollowingError		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableMonitoring	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningLevel	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ CrossPlcSynchronousOperation	TO_Struct_CrossPlcSynchronousOperation		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	Array[1..8] of TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[1]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableLeading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				





Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ PositioningMonitoring	TO_Struct_PositioningMonitoring		Nicht remanent	False	False	False	False				
ToleranceTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinDwellTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Window	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StandstillSignal	TO_Struct_StandstillSignal		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityThreshold	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinDwellTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusPositioning	TO_Struct_StatusPositioning		Nicht remanent	False	False	False	False				
Distance	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TargetPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TargetPositionModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
FollowingError	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
SetpointExecutionTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusServo	TO_Struct_StatusServo		Nicht remanent	False	False	False	False				
BalancedPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ControlDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusProvidedLeadingValue	TO_Struct_StatusProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DelayedLeadingValue	TO_Struct_ProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor	Array[1..4] of TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[1]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[2]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[3]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[4]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_MOVERELATIVE [FB1204]

MC\_MOVERELATIVE Eigenschaften

Allgemein

Name	MC_MOVERELATIVE	Nummer	1204	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
▼ Axis	TO_PositioningAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_SpeedAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False		
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
▼ Static									
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False		
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		









Totally Integrated Automation Portal														
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar		
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Sensor[2]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False						
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False						
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False						
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False						
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False						
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False						
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False						

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[3]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Sensor[4]	TO_Struct_Sensor		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Existent	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	System	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	MountingMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ActualVelocity-Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Interface	TO_Struct_SensorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Parameter	TO_Struct_SensorParameter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Resolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	StepsPerRevolution	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist1	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FineResolutionXist2	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal													
Name		Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
	DeterminableRevolutions	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DistancePerRevolution	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	BehaviorGx_XIST1	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ReferenceVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Backlash	TO_Struct_Backlash		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Size	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DirectionAbsoluteHoming	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	ActiveHoming	TO_Struct_SensorActiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	HomePositionOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PassiveHoming	TO_Struct_SensorPassiveHoming		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SideInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Direction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	DigitalInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False					
	RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False					
	AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False					
	DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Extrapolation	TO_Struct_Extrapolation		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LeadingAxisDependentTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	FollowingAxisDependentTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Settings	TO_Struct_ExtrapolationSettings		Nicht remanent	False	False	False	False					
	SystemDefinedExtrapolation	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
	ExtrapolatedVelocityMode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	PositionFilter	TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T1	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T2	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VelocityFilter	TO_Struct_ExtrapolationVelocityFilter		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T1	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
	T2	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	VelocityTolerance	TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Range	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Hysteresis	TO_Struct_ExtrapolationHysteresis		Nicht remanent	False	False	False	False					
	Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					
▼	Mechanics	TO_Struct_Mechanics		Nicht remanent	False	False	False	False					
	LeadScrew	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False					

Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Properties	TO_Struct_Properties		Nicht remanent	False	False	False	False				
MotionType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Modulo	TO_Struct_Modulo		Nicht remanent	False	False	False	False				
Enable	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Length	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
StartValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_SW	TO_Struct_PositionLimitsSW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionLimits_HW	TO_Struct_PositionLimitsHW		Nicht remanent	False	False	False	False				
Active	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MinSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxSwitchLevel	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ MaxSwitchAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Homing	TO_Struct_Homing		Nicht remanent	False	False	False	False				
AutoReversal	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ApproachVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReferencingVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
HomePosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ PositionControl	TO_Struct_PositionControl		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kv	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Kpc	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableDSC	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
SmoothingTimeBy-ChangeDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
InitialOperativeSensor	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlDifference-Quantization	TO_Struct_PositionDifference-Quantification		Nicht remanent	False	False	False	False				
Mode	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DynamicAxisModel	TO_Struct_DynamicAxisModel		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdditionalPositionTimeConstant	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ FollowingError	TO_Struct_FollowingError		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableMonitoring	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MaxValue	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinVelocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningLevel	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ CrossPlcSynchronousOperation	TO_Struct_CrossPlcSynchronousOperation		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface	Array[1..8] of TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Interface[1]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		Nicht remanent	False	False	False	False				
EnableLeading-ValueOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False				
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				







Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ PositioningMonitoring	TO_Struct_PositioningMonitoring		Nicht remanent	False	False	False	False				
ToleranceTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinDwellTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Window	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StandstillSignal	TO_Struct_StandstillSignal		Nicht remanent	False	False	False	False				
VelocityThreshold	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
MinDwellTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusPositioning	TO_Struct_StatusPositioning		Nicht remanent	False	False	False	False				
Distance	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TargetPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TargetPositionModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
FollowingError	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
SetpointExecutionTime	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusServo	TO_Struct_StatusServo		Nicht remanent	False	False	False	False				
BalancedPosition	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
ControlDifference	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusProvidedLeadingValue	TO_Struct_StatusProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ DelayedLeadingValue	TO_Struct_ProvidedLeadingValue		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor	Array[1..4] of TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[1]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[2]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[3]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
AdaptionState	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
ModuloCycle	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ StatusSensor[4]	TO_Struct_StatusSensor		Nicht remanent	False	False	False	False				
State	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
CommunicationOK	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
AbsEncoderOffset	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Control	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_HALT [FB1200]

MC\_HALT Eigenschaften

Allgemein

Name	MC_HALT	Nummer	1200	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	Automatisch						

Information

Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
▼ Axis	TO_SpeedAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False		
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
▼ Static									
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False		
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableTorqueData	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ TorqueDataAddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		



Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
StatusWord2	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ErrorDetail	TO_Struct_ErrorDetail		Nicht remanent	False	False	False	False				
Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Reaction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlPanel	TO_Struct_ControlPanel		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Input	TO_Struct_ControlPanelInput		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReqCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReqCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TimeOut	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EsLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Output	TO_Struct_ControlPanelOutput		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
RtLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace	Array[1..4] of TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[1]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[2]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[3]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Programmbausteine / Systembausteine / Programmressourcen

MC\_STOP [FB1343]

MC\_STOP Eigenschaften

Allgemein

Name	MC_STOP	Nummer	1343	Typ	FB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung		Automatisch					

Information

Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ Input									
▼ Axis	TO_SpeedAxis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Axis			False	False	False	False		
▼ Base	TO_Object			False	False	False	False		
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
Static									
Input									
Output									
InOut									
▼ Static									
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
ActualSpeed	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
VelocitySetpoint	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Actor	TO_Struct_Actor		Nicht remanent	False	False	False	False		
Type	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
InverseDirection	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
DataAdaption	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
Efficiency	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False		
MotorType	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ AddressOut	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableDriveOutput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
DriveReadyInput	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False		
EnableTorqueData	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False		
▼ TorqueDataAddressIn	VREF		Nicht remanent	False	False	False	False		
RID	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False		
AREA	Byte		Nicht remanent	False	False	False	False		





Totally Integrated Automation Portal											
Name	Datentyp	Defaultwert	Remanenz	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
StatusWord2	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ErrorDetail	TO_Struct_ErrorDetail		Nicht remanent	False	False	False	False				
Number	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Reaction	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
WarningWord	DWord		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ ControlPanel	TO_Struct_ControlPanel		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Input	TO_Struct_ControlPanelInput		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReqCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
ReqCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Type	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Position	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Velocity	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Acceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Deceleration	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Jerk	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Param	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
TimeOut	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
EsLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Output	TO_Struct_ControlPanelOutput		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		Nicht remanent	False	False	False	False				
AckCounter	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Error	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
ErrorID	Word		Nicht remanent	False	False	False	False				
Done	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
Aborted	Bool		Nicht remanent	False	False	False	False				
RtLifeSign	UDInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace	Array[1..4] of TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[1]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[2]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				
▼ InternalToTrace[3]	TO_Struct_Internal		Nicht remanent	False	False	False	False				
Id	DInt		Nicht remanent	False	False	False	False				
Value	LReal		Nicht remanent	False	False	False	False				



Totally Integrated Automation Portal		
--------------------------------------	--	--

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Technologieobjekte

Linearachse [DB1]

Linearachse Eigenschaften

Allgemein

Name	Linearachse	Nummer	1	Typ	DB	Sprache	Motion_DB
Nummerierung	automatisch						

Information

Titel		Autor	SIMATIC	Kommentar		Familie	MC_1500
Version	6.0	Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Velocity	LREAL	0	°/s			
Acceleration	LREAL	0	°/s²			
ActualSpeed	LREAL	0	1/min			
VelocitySetpoint	LREAL	0	°/s			
Actor	Struct					
Actor.Type	DINT	PROFIDRIVE				
Actor.InverseDirection	BOOL	False				
Actor.DataAdaption	DINT	ACTOR_DATA_ADAPTION_YES				
Actor.Efficiency	LREAL	1				
Actor.MotorType	DINT	STANDARD_MOTORTYPE				
Actor.Interface	Struct					
Actor.Interface.AddressIn	Struct					
Actor.Interface.AddressIn.RID	DWORD	34080538				
Actor.Interface.AddressIn.AREA	BYTE	129				
Actor.Interface.AddressIn.DB_NUMBER	UINT	0				
Actor.Interface.AddressIn.OFFSET	UDINT	2048				
Actor.Interface.AddressOut	Struct					
Actor.Interface.AddressOut.RID	DWORD	34080539				
Actor.Interface.AddressOut.AREA	BYTE	130				
Actor.Interface.AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
Actor.Interface.AddressOut.OFFSET	UDINT	2048				
Actor.Interface.EnableDriveOutput	BOOL	False				
Actor.Interface.EnableDriveOutputAddress	Struct					
Actor.Interface.EnableDriveOutputAddress.RID	DWORD	0				
Actor.Interface.EnableDriveOutputAddress.AREA	BYTE	0				
Actor.Interface.EnableDriveOutputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Actor.Interface.EnableDriveOutputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Actor.Interface.DriveReadyInput	BOOL	False				
Actor.Interface.DriveReadyInputAddress	Struct					
Actor.Interface.DriveReadyInputAddress.RID	DWORD	0				
Actor.Interface.DriveReadyInputAddress.AREA	BYTE	0				
Actor.Interface.DriveReadyInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Actor.Interface.DriveReadyInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Actor.Interface.EnableTorqueData	BOOL	False				
Actor.Interface.TorqueDataAddressIn	Struct					
Actor.Interface.TorqueDataAddressIn.RID	DWORD	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressIn.AREA	BYTE	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressIn.DB_NUMBER	UINT	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressIn.OFFSET	UDINT	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressOut	Struct					
Actor.Interface.TorqueDataAddressOut.RID	DWORD	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressOut.AREA	BYTE	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
Actor.Interface.TorqueDataAddressOut.OFFSET	UDINT	0				
Actor.DriveParameter	Struct					
Actor.DriveParameter.ReferenceSpeed	LREAL	3000	1/min			
Actor.DriveParameter.MaxSpeed	LREAL	1500	1/min			

--	--	--

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Actor.DriveParameter.ReferenceTorque	LREAL	1	Nm			
Actor.LinearMotorDriveParameter	Struct					
Actor.LinearMotorDriveParameter.ReferenceVelocity	LREAL	120	m/min			
Actor.LinearMotorDriveParameter.MaxVelocity	LREAL	120	m/min			
Actor.LinearMotorDriveParameter.ReferenceForce	LREAL	100	N			
TorqueLimiting	Struct					
TorqueLimiting.LimitBase	DINT	TORQUELIMIT_LIMITBASE_LOAD				
TorqueLimiting.PositionBasedMonitorings	DINT	TORQUELIMIT_POS_BASED_MONITORING_NO				
TorqueLimiting.LimitDefaults	Struct					
TorqueLimiting.LimitDefaults.Torque	LREAL	0	Nm			
TorqueLimiting.LimitDefaults.Force	LREAL	0	N			
LoadGear	Struct					
LoadGear.Numerator	UDINT	1				
LoadGear.Denominator	UDINT	1				
DynamicLimits	Struct					
DynamicLimits.MaxVelocity	LREAL	18000	°/s			
DynamicLimits.Velocity	LREAL	1000000000000	°/s			
DynamicLimits.MaxAcceleration	LREAL	360000	°/s²			
DynamicLimits.MaxDeceleration	LREAL	360000	°/s²			
DynamicLimits.MaxJerk	LREAL	7200000	°/s³			
DynamicDefaults	Struct					
DynamicDefaults.Velocity	LREAL	3600	°/s			
DynamicDefaults.Acceleration	LREAL	72000	°/s²			
DynamicDefaults.Deceleration	LREAL	72000	°/s²			
DynamicDefaults.Jerk	LREAL	1440000	°/s³			
DynamicDefaults.EmergencyDeceleration	LREAL	360000	°/s²			
Override	Struct					
Override.Velocity	LREAL	100	%			
Units	Struct					
Units.LengthUnit	UDINT	0				
Units.VelocityUnit	UDINT	0				
Units.TimeUnit	UDINT	0				
Units.TorqueUnit	UDINT	0				
Units.ForceUnit	UDINT	0				
StatusDrive	Struct					
StatusDrive.InOperation	BOOL	False				
StatusDrive.CommunicationOK	BOOL	False				
StatusDrive.Error	BOOL	False				
StatusDrive.AdaptionState	DINT	NOT_ADAPTED				
StatusTorqueData	Struct					
StatusTorqueData.CommandAdditiveTorqueActive	DINT	ADDITIVE_TORQUE_ACTIVE_NO				
StatusTorqueData.CommandTorqueRangeActive	DINT	TORQUE_RANGE_ACTIVE_NO				
StatusTorqueData.ActualTorque	LREAL	0	Nm			
StatusTorqueData.ActualForce	LREAL	0	N			
StatusMotionIn	Struct					
StatusMotionIn.FunctionState	DINT	MOTIONIN_INAKTIV				
StatusWord	DWORD	0				
StatusWord2	DWORD	0				
ErrorWord	DWORD	0				
ErrorDetail	Struct					
ErrorDetail.Number	UDINT	0				
ErrorDetail.Reaction	DINT	NONE				
WarningWord	DWORD	0				
ControlPanel	Struct					
ControlPanel.Input	Struct					
ControlPanel.Input.Command	Array[]					
ControlPanel.Input.Command[1]	Struct					
ControlPanel.Input.Command[1].ReqCounter	UDINT	0				
ControlPanel.Input.Command[1].Type	UDINT	0				
ControlPanel.Input.Command[1].Position	LREAL	0	°			
ControlPanel.Input.Command[1].Velocity	LREAL	0	°/s			
ControlPanel.Input.Command[1].Acceleration	LREAL	0	°/s²			
ControlPanel.Input.Command[1].Deceleration	LREAL	0	°/s²			
ControlPanel.Input.Command[1].Jerk	LREAL	0	°/s³			
ControlPanel.Input.Command[1].Param	LREAL	0				
ControlPanel.Input.Command[2]	Struct					

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
ControlPanel.Input.Command[2].ReqCounter	UDINT	0				
ControlPanel.Input.Command[2].Type	UDINT	0				
ControlPanel.Input.Command[2].Position	LREAL	0	°			
ControlPanel.Input.Command[2].Velocity	LREAL	0	°/s			
ControlPanel.Input.Command[2].Acceleration	LREAL	0	°/s²			
ControlPanel.Input.Command[2].Deceleration	LREAL	0	°/s²			
ControlPanel.Input.Command[2].Jerk	LREAL	0	°/s³			
ControlPanel.Input.Command[2].Param	LREAL	0				
ControlPanel.Input.TimeOut	LREAL	2000	ms			
ControlPanel.Input.EsLifeSign	UDINT	0				
ControlPanel.Output	Struct					
ControlPanel.Output.Command	Array[]					
ControlPanel.Output.Command[1]	Struct					
ControlPanel.Output.Command[1].AckCounter	UDINT	0				
ControlPanel.Output.Command[1].Error	BOOL	False				
ControlPanel.Output.Command[1].ErrorID	WORD	0				
ControlPanel.Output.Command[1].Done	BOOL	False				
ControlPanel.Output.Command[1].Aborted	BOOL	False				
ControlPanel.Output.Command[2]	Struct					
ControlPanel.Output.Command[2].AckCounter	UDINT	0				
ControlPanel.Output.Command[2].Error	BOOL	False				
ControlPanel.Output.Command[2].ErrorID	WORD	0				
ControlPanel.Output.Command[2].Done	BOOL	False				
ControlPanel.Output.Command[2].Aborted	BOOL	False				
ControlPanel.Output.RtLifeSign	UDINT	0				
InternalToTrace	Array[]					
InternalToTrace[1]	Struct					
InternalToTrace[1].Id	DINT	0				
InternalToTrace[1].Value	LREAL	0				
InternalToTrace[2]	Struct					
InternalToTrace[2].Id	DINT	0				
InternalToTrace[2].Value	LREAL	0				
InternalToTrace[3]	Struct					
InternalToTrace[3].Id	DINT	0				
InternalToTrace[3].Value	LREAL	0				
InternalToTrace[4]	Struct					
InternalToTrace[4].Id	DINT	0				
InternalToTrace[4].Value	LREAL	0				
VirtualAxis	Struct					
VirtualAxis.Mode	UDINT	0				
Simulation	Struct					
Simulation.Mode	UDINT	0				
Position	LREAL	0	°			
ActualPosition	LREAL	0	°			
ActualVelocity	LREAL	0	°/s			
ActualAcceleration	LREAL	0	°/s²			
OperativeSensor	UDINT	0				
ModuloCycle	DINT	0				
ActualModuloCycle	DINT	0				
Clamping	Struct					
Clamping.FollowingErrorDeviation	LREAL	360	°			
Clamping.PositionTolerance	LREAL	360	°			
Sensor	Array[]					
Sensor[1]	Struct					
Sensor[1].Existent	BOOL	True				
Sensor[1].Type	DINT	INCREMENTAL				
Sensor[1].InverseDirection	BOOL	False				
Sensor[1].System	DINT	ROTATORY				
Sensor[1].MountingMode	DINT	DRIVE				
Sensor[1].DataAdaption	DINT	SENSOR_DATA_ADAPTION_YES				
Sensor[1].ActualVelocityMode	DINT	STANDARD				
Sensor[1].Interface	Struct					
Sensor[1].Interface.AddressIn	Struct					
Sensor[1].Interface.AddressIn.RID	DWORD	34080538				



Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Sensor[1].Interface.AddressIn.AREA	BYTE	129				
Sensor[1].Interface.AddressIn.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[1].Interface.AddressIn.OFFSET	UDINT	2048				
Sensor[1].Interface.AddressOut	Struct					
Sensor[1].Interface.AddressOut.RID	DWORD	34080539				
Sensor[1].Interface.AddressOut.AREA	BYTE	130				
Sensor[1].Interface.AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[1].Interface.AddressOut.OFFSET	UDINT	2048				
Sensor[1].Interface.Number	UDINT	1				
Sensor[1].Parameter	Struct					
Sensor[1].Parameter.Resolution	LREAL	0,001	°			
Sensor[1].Parameter.StepsPerRevolution	UDINT	2048				
Sensor[1].Parameter.FineResolutionXist1	UDINT	11				
Sensor[1].Parameter.FineResolutionXist2	UDINT	9				
Sensor[1].Parameter.DeterminableRevolutions	UDINT	1				
Sensor[1].Parameter.DistancePerRevolution	LREAL	100	°			
Sensor[1].Parameter.BehaviorGx_XIST1	DINT	SENSOR_GX_XIST1_YES				
Sensor[1].Parameter.ReferenceSpeed	LREAL	3000	1/min			
Sensor[1].Parameter.ReferenceVelocity	LREAL	120	m/min			
Sensor[1].Backlash	Struct					
Sensor[1].Backlash.Enable	BOOL	False				
Sensor[1].Backlash.Size	LREAL	0	°			
Sensor[1].Backlash.Velocity	LREAL	0	°/s			
Sensor[1].Backlash.DirectionAbsoluteHoming	DINT	SENSOR_BACKLASH_POSITIVE				
Sensor[1].ActiveHoming	Struct					
Sensor[1].ActiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[1].ActiveHoming.SideInput	BOOL	True				
Sensor[1].ActiveHoming.Direction	DINT	POSITIVE				
Sensor[1].ActiveHoming.HomePositionOffset	LREAL	0	°			
Sensor[1].ActiveHoming.DigitalInputAddress	Struct					
Sensor[1].ActiveHoming.DigitalInputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[1].ActiveHoming.DigitalInputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[1].ActiveHoming.DigitalInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[1].ActiveHoming.DigitalInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[1].ActiveHoming.SwitchLevel	BOOL	True				
Sensor[1].PassiveHoming	Struct					
Sensor[1].PassiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[1].PassiveHoming.SideInput	BOOL	True				
Sensor[1].PassiveHoming.Direction	DINT	ACTUAL				
Sensor[1].PassiveHoming.DigitalInputAddress	Struct					
Sensor[1].PassiveHoming.DigitalInputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[1].PassiveHoming.DigitalInputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[1].PassiveHoming.DigitalInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[1].PassiveHoming.DigitalInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[1].PassiveHoming.SwitchLevel	BOOL	True				
Sensor[2]	Struct					
Sensor[2].Existent	BOOL	False				
Sensor[2].Type	DINT	INCREMENTAL				
Sensor[2].InverseDirection	BOOL	False				
Sensor[2].System	DINT	ROTATORY				
Sensor[2].MountingMode	DINT	DRIVE				
Sensor[2].DataAdaption	DINT	SENSOR_DATA_ADAPTION_NO				
Sensor[2].ActualVelocityMode	DINT	STANDARD				
Sensor[2].Interface	Struct					

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Sensor[2].Interface.AddressIn	Struct					
Sensor[2].Interface.AddressIn.RID	DWORD	0				
Sensor[2].Interface.AddressIn.AREA	BYTE	0				
Sensor[2].Interface.AddressIn.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[2].Interface.AddressIn.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[2].Interface.AddressOut	Struct					
Sensor[2].Interface.AddressOut.RID	DWORD	0				
Sensor[2].Interface.AddressOut.AREA	BYTE	0				
Sensor[2].Interface.AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[2].Interface.AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[2].Interface.Number	UDINT	1				
Sensor[2].Parameter	Struct					
Sensor[2].Parameter.Resolution	LREAL	0,001	°			
Sensor[2].Parameter.StepsPerRevolution	UDINT	2048				
Sensor[2].Parameter.FineResolutionXist1	UDINT	11				
Sensor[2].Parameter.FineResolutionXist2	UDINT	9				
Sensor[2].Parameter.DeterminableRevolutions	UDINT	1				
Sensor[2].Parameter.DistancePerRevolution	LREAL	100	°			
Sensor[2].Parameter.BehaviorGx_XIST1	DINT	SENSOR_GX_XIST1_YES				
Sensor[2].Parameter.ReferenceSpeed	LREAL	3000	1/min			
Sensor[2].Parameter.ReferenceVelocity	LREAL	120	m/min			
Sensor[2].Backlash	Struct					
Sensor[2].Backlash.Enable	BOOL	False				
Sensor[2].Backlash.Size	LREAL	0	°			
Sensor[2].Backlash.Velocity	LREAL	0	°/s			
Sensor[2].Backlash.DirectionAbsoluteHoming	DINT	SENSOR_BACKLASH_POSITIVE				
Sensor[2].ActiveHoming	Struct					
Sensor[2].ActiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[2].ActiveHoming.SideInput	BOOL	True				
Sensor[2].ActiveHoming.Direction	DINT	POSITIVE				
Sensor[2].ActiveHoming.HomePositionOffset	LREAL	0	°			
Sensor[2].ActiveHoming.DigitalInputAddress	Struct					
Sensor[2].ActiveHoming.DigitalInputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[2].ActiveHoming.DigitalInputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[2].ActiveHoming.DigitalInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[2].ActiveHoming.DigitalInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[2].ActiveHoming.SwitchLevel	BOOL	True				
Sensor[2].PassiveHoming	Struct					
Sensor[2].PassiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[2].PassiveHoming.SideInput	BOOL	True				
Sensor[2].PassiveHoming.Direction	DINT	ACTUAL				
Sensor[2].PassiveHoming.DigitalInputAddress	Struct					
Sensor[2].PassiveHoming.DigitalInputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[2].PassiveHoming.DigitalInputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[2].PassiveHoming.DigitalInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[2].PassiveHoming.DigitalInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[2].PassiveHoming.SwitchLevel	BOOL	True				
Sensor[3]	Struct					
Sensor[3].Existent	BOOL	False				
Sensor[3].Type	DINT	INCREMENTAL				
Sensor[3].InverseDirection	BOOL	False				
Sensor[3].System	DINT	ROTATORY				
Sensor[3].MountingMode	DINT	DRIVE				
Sensor[3].DataAdaption	DINT	SENSOR_DATA_ADAPTION_NO				

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Sensor[3].ActualVelocityMode	DINT	STANDARD				
Sensor[3].Interface	Struct					
Sensor[3].Interface.AddressIn	Struct					
Sensor[3].Interface.AddressIn.RID	DWORD	0				
Sensor[3].Interface.AddressIn.AREA	BYTE	0				
Sensor[3].Interface.AddressIn.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[3].Interface.AddressIn.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[3].Interface.AddressOut	Struct					
Sensor[3].Interface.AddressOut.RID	DWORD	0				
Sensor[3].Interface.AddressOut.AREA	BYTE	0				
Sensor[3].Interface.AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[3].Interface.AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[3].Interface.Number	UDINT	1				
Sensor[3].Parameter	Struct					
Sensor[3].Parameter.Resolution	LREAL	0,001	°			
Sensor[3].Parameter.StepsPerRevolution	UDINT	2048				
Sensor[3].Parameter.FineResolutionXist1	UDINT	11				
Sensor[3].Parameter.FineResolutionXist2	UDINT	9				
Sensor[3].Parameter.DeterminableRevolutions	UDINT	1				
Sensor[3].Parameter.DistancePerRevolution	LREAL	100	°			
Sensor[3].Parameter.BehaviorGx_XIST1	DINT	SENSOR_GX_XIST1_YES				
Sensor[3].Parameter.ReferenceSpeed	LREAL	3000	1/min			
Sensor[3].Parameter.ReferenceVelocity	LREAL	120	m/min			
Sensor[3].Backlash	Struct					
Sensor[3].Backlash.Enable	BOOL	False				
Sensor[3].Backlash.Size	LREAL	0	°			
Sensor[3].Backlash.Velocity	LREAL	0	°/s			
Sensor[3].Backlash.DirectionAbsoluteHoming	DINT	SENSOR_BACKLASH_POSITIVE				
Sensor[3].ActiveHoming	Struct					
Sensor[3].ActiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[3].ActiveHoming.SideInput	BOOL	True				
Sensor[3].ActiveHoming.Direction	DINT	POSITIVE				
Sensor[3].ActiveHoming.HomePositionOffset	LREAL	0	°			
Sensor[3].ActiveHoming.DigitalInputAddress	Struct					
Sensor[3].ActiveHoming.DigitalInputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[3].ActiveHoming.DigitalInputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[3].ActiveHoming.DigitalInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[3].ActiveHoming.DigitalInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[3].ActiveHoming.SwitchLevel	BOOL	True				
Sensor[3].PassiveHoming	Struct					
Sensor[3].PassiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[3].PassiveHoming.SideInput	BOOL	True				
Sensor[3].PassiveHoming.Direction	DINT	ACTUAL				
Sensor[3].PassiveHoming.DigitalInputAddress	Struct					
Sensor[3].PassiveHoming.DigitalInputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[3].PassiveHoming.DigitalInputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[3].PassiveHoming.DigitalInputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[3].PassiveHoming.DigitalInputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[3].PassiveHoming.SwitchLevel	BOOL	True				
Sensor[4]	Struct					
Sensor[4].Existent	BOOL	False				
Sensor[4].Type	DINT	INCREMENTAL				
Sensor[4].InverseDirection	BOOL	False				
Sensor[4].System	DINT	ROTATORY				
Sensor[4].MountingMode	DINT	DRIVE				

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Sensor[4].DataAdaption	DINT	SENSOR_DATA_ADAP-TION_NO				
Sensor[4].ActualVelocityMode	DINT	STANDARD				
Sensor[4].Interface	Struct					
Sensor[4].Interface.AddressIn	Struct					
Sensor[4].Interface.AddressIn.RID	DWORD	0				
Sensor[4].Interface.Address-sIn.AREA	BYTE	0				
Sensor[4].Interface.Address-sIn.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[4].Interface.Address-sIn.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[4].Interface.AddressOut	Struct					
Sensor[4].Interface.Address-Out.RID	DWORD	0				
Sensor[4].Interface.Address-Out.AREA	BYTE	0				
Sensor[4].Interface.Address-Out.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[4].Interface.Address-Out.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[4].Interface.Number	UDINT	1				
Sensor[4].Parameter	Struct					
Sensor[4].Parameter.Resolution	LREAL	0,001	°			
Sensor[4].Parameter.StepsPerRe-volution	UDINT	2048				
Sensor[4].Parameter.FineResolu-tionXist1	UDINT	11				
Sensor[4].Parameter.FineResolu-tionXist2	UDINT	9				
Sensor[4].Parameter.Determina-bleRevolutions	UDINT	1				
Sensor[4].Parameter.DistancePer-Revolution	LREAL	100	°			
Sensor[4].Parameter.Behav-iorGx_XIST1	DINT	SENSOR_GX_XIST1_YES				
Sensor[4].Parameter.Reference-Speed	LREAL	3000	1/min			
Sensor[4].Parameter.Reference-Velocity	LREAL	120	m/min			
Sensor[4].Backlash	Struct					
Sensor[4].Backlash.Enable	BOOL	False				
Sensor[4].Backlash.Size	LREAL	0	°			
Sensor[4].Backlash.Velocity	LREAL	0	°/s			
Sensor[4].Backlash.DirectionAb-soluteHoming	DINT	SENSOR_BACK-LASH_POSITIVE				
Sensor[4].ActiveHoming	Struct					
Sensor[4].ActiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[4].ActiveHoming.SideIn-put	BOOL	True				
Sensor[4].ActiveHoming Direc-tion	DINT	POSITIVE				
Sensor[4].ActiveHoming.Home-PositionOffset	LREAL	0	°			
Sensor[4].ActiveHoming.Digital-InputAddress	Struct					
Sensor[4].ActiveHoming.Digital-InputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[4].ActiveHoming.Digital-InputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[4].ActiveHoming.Digital-InputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[4].ActiveHoming.Digital-InputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[4].ActiveHoming.Switch-Level	BOOL	True				
Sensor[4].PassiveHoming	Struct					
Sensor[4].PassiveHoming.Mode	DINT	ZERO_MARK				
Sensor[4].PassiveHoming.SideIn-put	BOOL	True				
Sensor[4].PassiveHoming Direc-tion	DINT	ACTUAL				
Sensor[4].PassiveHoming.Digital-InputAddress	Struct					
Sensor[4].PassiveHoming.Digital-InputAddress.RID	DWORD	0				
Sensor[4].PassiveHoming.Digital-InputAddress.AREA	BYTE	0				
Sensor[4].PassiveHoming.Digital-InputAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
Sensor[4].PassiveHoming.Digital-InputAddress.OFFSET	UDINT	0				
Sensor[4].PassiveHoming.Switch-Level	BOOL	True				
Extrapolation	Struct					
Extrapolation.LeadngAxisDepen-dentTime	LREAL	0	s			
Extrapolation.FollowingAxisDe-pendentTime	LREAL	0	s			

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
Extrapolation.Settings	Struct					
Extrapolation.Settings.SystemDefinedExtrapolation	DINT	SYSTEM_DEFINED_EXTRAPOLATION_ACTIVE				
Extrapolation.Settings.ExtrapolatedVelocityMode	DINT	EXTRAPOLATED_VELOCITY_MODE_DIFFERENTIATION				
Extrapolation.PositionFilter	Struct					
Extrapolation.PositionFilter.T1	LREAL	0	s			
Extrapolation.PositionFilter.T2	LREAL	0	s			
Extrapolation.VelocityFilter	Struct					
Extrapolation.VelocityFilter.T1	LREAL	0	s			
Extrapolation.VelocityFilter.T2	LREAL	0	s			
Extrapolation.VelocityTolerance	Struct					
Extrapolation.VelocityTolerance.Range	LREAL	0	°/s			
Extrapolation.Hysteresis	Struct					
Extrapolation.Hysteresis.Value	LREAL	0	°			
Mechanics	Struct					
Mechanics.LeadScrew	LREAL	10	mm/rot			
Properties	Struct					
Properties.MotionType	DINT	ROT_MOTION				
Modulo	Struct					
Modulo.Enable	BOOL	False				
Modulo.Length	LREAL	360	°			
Modulo.StartValue	LREAL	0	°			
PositionLimits_SW	Struct					
PositionLimits_SW.Active	BOOL	False				
PositionLimits_SW.MinPosition	LREAL	-1000000000000	°			
PositionLimits_SW.MaxPosition	LREAL	1000000000000	°			
PositionLimits_HW	Struct					
PositionLimits_HW.Active	BOOL	False				
PositionLimits_HW.MinSwitchLevel	BOOL	True				
PositionLimits_HW.MinSwitchAddress	Struct					
PositionLimits_HW.MinSwitchAddress.RID	DWORD	0				
PositionLimits_HW.MinSwitchAddress.AREA	BYTE	0				
PositionLimits_HW.MinSwitchAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
PositionLimits_HW.MinSwitchAddress.OFFSET	UDINT	0				
PositionLimits_HW.MaxSwitchLevel	BOOL	True				
PositionLimits_HW.MaxSwitchAddress	Struct					
PositionLimits_HW.MaxSwitchAddress.RID	DWORD	0				
PositionLimits_HW.MaxSwitchAddress.AREA	BYTE	0				
PositionLimits_HW.MaxSwitchAddress.DB_NUMBER	UINT	0				
PositionLimits_HW.MaxSwitchAddress.OFFSET	UDINT	0				
Homing	Struct					
Homing.AutoReversal	BOOL	False				
Homing.ApproachDirection	BOOL	False				
Homing.ApproachVelocity	LREAL	3600	°/s			
Homing.ReferencingVelocity	LREAL	900	°/s			
Homing.HomePosition	LREAL	0	°			
PositionControl	Struct					
PositionControl.Kv	LREAL	10	1/s			
PositionControl.Kpc	LREAL	100	%			
PositionControl.EnableDSC	BOOL	True				
PositionControl.SmoothingTimeByChangeDifference	LREAL	0	s			
PositionControl.InitialOperativeSensor	UDINT	1				
PositionControl.ControlDifferenceQuantization	Struct					
PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Mode	DINT	REFER_TO_ACTUAL_SENSOR_VALUE_RESOLUTION				
PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Value	LREAL	0,001	°			
DynamicAxisModel	Struct					
DynamicAxisModel.VelocityTimeConstant	LREAL	0	s			
DynamicAxisModel.AdditionalPositionTimeConstant	LREAL	0	s			
FollowingError	Struct					
FollowingError.EnableMonitoring	BOOL	True				
FollowingError.MinValue	LREAL	360	°			
FollowingError.MaxValue	LREAL	3600	°			
FollowingError.MinVelocity	LREAL	360	°/s			
FollowingError.WarningLevel	LREAL	70	%			







Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
CrossPlcSynchronousOperation	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface	Array[]					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[1].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[2].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[3].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[4].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				


















Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[5].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[6].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[7].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8]	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8].EnableLeadingValueOutput	BOOL	False				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8].AddressOut	Struct					
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8].AddressOut.RID	DWORD	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8].AddressOut.AREA	BYTE	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8].AddressOut.DB_NUMBER	UINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.Interface[8].AddressOut.OFFSET	UDINT	0				
CrossPlcSynchronousOperation.LocalLeadingValueDelayTime	LREAL	0	s			
PositioningMonitoring	Struct					
PositioningMonitoring.ToleranceTime	LREAL	1	s			
PositioningMonitoring.MinDwellTime	LREAL	0,01	s			
PositioningMonitoring.Window	LREAL	360	°			
StandstillSignal	Struct					
StandstillSignal.VelocityThreshold	LREAL	180	°/s			
StandstillSignal.MinDwellTime	LREAL	0,01	s			
StatusPositioning	Struct					
StatusPositioning.Distance	LREAL	0	°			
StatusPositioning.TargetPosition	LREAL	0	°			
StatusPositioning.TargetPositionModuloCycle	DINT	0				
StatusPositioning.FollowingError	LREAL	0	°			
StatusPositioning.SetpointExecutionTime	LREAL	0	s			
StatusServo	Struct					
StatusServo.BalancedPosition	LREAL	0	°			
StatusServo.ControlDifference	LREAL	0	°			
StatusProvidedLeadingValue	Struct					
StatusProvidedLeadingValue.DelayedLeadingValue	Struct					
StatusProvidedLeadingValue.DelayedLeadingValue.Position	LREAL	0	°			
StatusProvidedLeadingValue.DelayedLeadingValue.Velocity	LREAL	0	°/s			
StatusProvidedLeadingValue.DelayedLeadingValue.Acceleration	LREAL	0	°/s²			
StatusSensor	Array[]					

Totally Integrated Automation Portal						
Name	Datentyp	Startwert Projekt	Maßeinheit	Minimalwert	Maximalwert	Kommentar
StatusSensor[1]	Struct					
StatusSensor[1].State	DINT	NOT_VALID				
StatusSensor[1].CommunicationOK	BOOL	False				
StatusSensor[1].Error	BOOL	False				
StatusSensor[1].AbsEncoderOffset	LREAL	0	°			
StatusSensor[1].Control	BOOL	False				
StatusSensor[1].Position	LREAL	0	°			
StatusSensor[1].Velocity	LREAL	0	°/s			
StatusSensor[1].AdaptionState	DINT	NOT_ADAPTED				
StatusSensor[1].ModuloCycle	DINT	0				
StatusSensor[2]	Struct					
StatusSensor[2].State	DINT	NOT_VALID				
StatusSensor[2].CommunicationOK	BOOL	False				
StatusSensor[2].Error	BOOL	False				
StatusSensor[2].AbsEncoderOffset	LREAL	0	°			
StatusSensor[2].Control	BOOL	False				
StatusSensor[2].Position	LREAL	0	°			
StatusSensor[2].Velocity	LREAL	0	°/s			
StatusSensor[2].AdaptionState	DINT	NOT_ADAPTED				
StatusSensor[2].ModuloCycle	DINT	0				
StatusSensor[3]	Struct					
StatusSensor[3].State	DINT	NOT_VALID				
StatusSensor[3].CommunicationOK	BOOL	False				
StatusSensor[3].Error	BOOL	False				
StatusSensor[3].AbsEncoderOffset	LREAL	0	°			
StatusSensor[3].Control	BOOL	False				
StatusSensor[3].Position	LREAL	0	°			
StatusSensor[3].Velocity	LREAL	0	°/s			
StatusSensor[3].AdaptionState	DINT	NOT_ADAPTED				
StatusSensor[3].ModuloCycle	DINT	0				
StatusSensor[4]	Struct					
StatusSensor[4].State	DINT	NOT_VALID				
StatusSensor[4].CommunicationOK	BOOL	False				
StatusSensor[4].Error	BOOL	False				
StatusSensor[4].AbsEncoderOffset	LREAL	0	°			
StatusSensor[4].Control	BOOL	False				
StatusSensor[4].Position	LREAL	0	°			
StatusSensor[4].Velocity	LREAL	0	°/s			
StatusSensor[4].AdaptionState	DINT	NOT_ADAPTED				
StatusSensor[4].ModuloCycle	DINT	0				
StatusExtrapolation	Struct					
StatusExtrapolation.FilteredPosition	LREAL	0	°			
StatusExtrapolation.FilteredVelocity	LREAL	0	°/s			
StatusExtrapolation.ExtrapolatedPosition	LREAL	0	°			
StatusExtrapolation.ExtrapolatedVelocity	LREAL	0	°/s			
StatusKinematicsMotion	Struct					
StatusKinematicsMotion.StatusWord	DWORD	0				

## PLC-Variablen

PLC-Variablen												
	Name	Datentyp	Adresse	Rema- nenz	Erreich- bar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreib- bar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineer- ing	Überwachung				Kommentar
	▼ Linearchse_Actor_Interface_Ad- dressIn	"PD_TEL5_IN"	%I256.0	False	True	True	True					
	▼ ZSW1	PD_ZSW1	%I256.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	NoSpeedDeviation	Bool	%I256.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	ControlRequested	Bool	%I256.1		Accessible	Accessible	Accessible					
	SpeedComparisonValus- ReachedExeeded	Bool	%I256.2		Accessible	Accessible	Accessible					
	TorqueLimitNotReached	Bool	%I256.3		Accessible	Accessible	Accessible					
	OpenHoldingBrake	Bool	%I256.4		Accessible	Accessible	Accessible					
	NoMotorOvertemperature	Bool	%I256.5		Accessible	Accessible	Accessible					
	ActualSpeedPositive	Bool	%I256.6		Accessible	Accessible	Accessible					
	NoPowerUnitOvertempera- ture	Bool	%I256.7		Accessible	Accessible	Accessible					
	ReadyToSwitchOn	Bool	%I257.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	ReadyToOperate	Bool	%I257.1		Accessible	Accessible	Accessible					
	OperationEnabled	Bool	%I257.2		Accessible	Accessible	Accessible					
	FaultPresent	Bool	%I257.3		Accessible	Accessible	Accessible					
	NoCoastStopActivated	Bool	%I257.4		Accessible	Accessible	Accessible					
	NoQuickStopActivated	Bool	%I257.5		Accessible	Accessible	Accessible					
	SwitchingOnInhibited	Bool	%I257.6		Accessible	Accessible	Accessible					
	AlarmPresent	Bool	%I257.7		Accessible	Accessible	Accessible					
	NIST_B	DWord	%ID258		Accessible	Accessible	Accessible					
	▼ ZSW2	PD_ZSW2	%I262.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	TravelToFixedEndStopActive	Bool	%I262.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	Reserved_Bit09	Bool	%I262.1		Accessible	Accessible	Accessible					
	PulsesEnabled	Bool	%I262.2		Accessible	Accessible	Accessible					
	MotorDataSetChangeover- Active	Bool	%I262.3		Accessible	Accessible	Accessible					
	SlaveSignOfLifeBit0	Bool	%I262.4		Accessible	Accessible	Accessible					
	SlaveSignOfLifeBit1	Bool	%I262.5		Accessible	Accessible	Accessible					
	SlaveSignOfLifeBit2	Bool	%I262.6		Accessible	Accessible	Accessible					
	SlaveSignOfLifeBit3	Bool	%I262.7		Accessible	Accessible	Accessible					
	DriveDataSetEffectiveBit0	Bool	%I263.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	DriveDataSetEffectiveBit1	Bool	%I263.1		Accessible	Accessible	Accessible					
	DriveDataSetEffectiveBit2	Bool	%I263.2		Accessible	Accessible	Accessible					
	DriveDataSetEffectiveBit3	Bool	%I263.3		Accessible	Accessible	Accessible					
	DriveDataSetEffectiveBit4	Bool	%I263.4		Accessible	Accessible	Accessible					
	AlarmClassBit0	Bool	%I263.5		Accessible	Accessible	Accessible					
	AlarmClassBit1	Bool	%I263.6		Accessible	Accessible	Accessible					
	ParkingAxisActive	Bool	%I263.7		Accessible	Accessible	Accessible					
	▼ G1_ZSW	PD_Gx_ZSW	%I264.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	Probe1Deflected	Bool	%I264.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	Probe2Deflected	Bool	%I264.1		Accessible	Accessible	Accessible					
	Reserved_Bit10	Bool	%I264.2		Accessible	Accessible	Accessible					
	EncoderFaultAcknowledg- eActive	Bool	%I264.3		Accessible	Accessible	Accessible					
	HomePositionExecuted	Bool	%I264.4		Accessible	Accessible	Accessible					
	AbsoluteValueCyclicallyExe- cuted	Bool	%I264.5		Accessible	Accessible	Accessible					
	ParkingSensorExecuted	Bool	%I264.6		Accessible	Accessible	Accessible					
	SensorError	Bool	%I264.7		Accessible	Accessible	Accessible					
	Function1Active	Bool	%I265.0		Accessible	Accessible	Accessible					
	Function2Active	Bool	%I265.1		Accessible	Accessible	Accessible					
	Function3Active	Bool	%I265.2		Accessible	Accessible	Accessible					
	Function4Active	Bool	%I265.3		Accessible	Accessible	Accessible					
	Value1Available	Bool	%I265.4		Accessible	Accessible	Accessible					
	Value2Available	Bool	%I265.5		Accessible	Accessible	Accessible					
	Value3Available	Bool	%I265.6		Accessible	Accessible	Accessible					
	Value4Available	Bool	%I265.7		Accessible	Accessible	Accessible					

Totally Integrated Automation Portal													
	Name	Datentyp	Adresse	Rema-nenz	Erreich-bar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreib-bar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Überwachung				Kommentar	
	G1_XIST1	DWord	%ID266		Accessible	Accessible	Accessible						
	G1_XIST2	DWord	%ID270		Accessible	Accessible	Accessible						
	▼ Linearchse_Actor_Interface_Ad-dressOut	"PD_TEL5_OUT"	%Q256.0	False	True	True	True						
	▼ STW1	PD_STW1	%Q256.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit08	Bool	%Q256.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit09	Bool	%Q256.1		Accessible	Accessible	Accessible						
	ControlByPlc	Bool	%Q256.2		Accessible	Accessible	Accessible						
	SetpointInversion	Bool	%Q256.3		Accessible	Accessible	Accessible						
	OpenHoldingBrake	Bool	%Q256.4		Accessible	Accessible	Accessible						
	RaiseMotorizedPotentiome-terSetpoint	Bool	%Q256.5		Accessible	Accessible	Accessible						
	LowerMotorizedPotentiome-terSetpoint	Bool	%Q256.6		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit15	Bool	%Q256.7		Accessible	Accessible	Accessible						
	On	Bool	%Q257.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	NoCoastStop	Bool	%Q257.1		Accessible	Accessible	Accessible						
	NoQuickStop	Bool	%Q257.2		Accessible	Accessible	Accessible						
	EnableOperation	Bool	%Q257.3		Accessible	Accessible	Accessible						
	EnableRampGenerator	Bool	%Q257.4		Accessible	Accessible	Accessible						
	UnfreezeRampGenerator	Bool	%Q257.5		Accessible	Accessible	Accessible						
	EnableSetpoint	Bool	%Q257.6		Accessible	Accessible	Accessible						
	FaultAcknowledge	Bool	%Q257.7		Accessible	Accessible	Accessible						
	NSOLL_B	DWord	%QD258		Accessible	Accessible	Accessible						
	▼ STW2	PD_STW2	%Q262.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	TravelToFixedEndstop	Bool	%Q262.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit09	Bool	%Q262.1		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit10	Bool	%Q262.2		Accessible	Accessible	Accessible						
	MotorSwitchoverFinished	Bool	%Q262.3		Accessible	Accessible	Accessible						
	MasterSignOfLifeBit0	Bool	%Q262.4		Accessible	Accessible	Accessible						
	MasterSignOfLifeBit1	Bool	%Q262.5		Accessible	Accessible	Accessible						
	MasterSignOfLifeBit2	Bool	%Q262.6		Accessible	Accessible	Accessible						
	MasterSignOfLifeBit3	Bool	%Q262.7		Accessible	Accessible	Accessible						
	DriveDataSetSelectionBit0	Bool	%Q263.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	DriveDataSetSelectionBit1	Bool	%Q263.1		Accessible	Accessible	Accessible						
	DriveDataSetSelectionBit2	Bool	%Q263.2		Accessible	Accessible	Accessible						
	DriveDataSetSelectionBit3	Bool	%Q263.3		Accessible	Accessible	Accessible						
	DriveDataSetSelectionBit4	Bool	%Q263.4		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit05	Bool	%Q263.5		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit06	Bool	%Q263.6		Accessible	Accessible	Accessible						
	ParkingAxisSelection	Bool	%Q263.7		Accessible	Accessible	Accessible						
	▼ G1_STW	PD_Gx_STW	%Q264.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit08	Bool	%Q264.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit09	Bool	%Q264.1		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit10	Bool	%Q264.2		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit11	Bool	%Q264.3		Accessible	Accessible	Accessible						
	Reserved_Bit12	Bool	%Q264.4		Accessible	Accessible	Accessible						
	AbsoluteValueCyclically	Bool	%Q264.5		Accessible	Accessible	Accessible						
	RequestParkingEncoder	Bool	%Q264.6		Accessible	Accessible	Accessible						
	AcknowledgeError	Bool	%Q264.7		Accessible	Accessible	Accessible						
	Function1Request	Bool	%Q265.0		Accessible	Accessible	Accessible						
	Function2Request	Bool	%Q265.1		Accessible	Accessible	Accessible						
	Function3Request	Bool	%Q265.2		Accessible	Accessible	Accessible						
	Function4Request	Bool	%Q265.3		Accessible	Accessible	Accessible						
	Command0Request	Bool	%Q265.4		Accessible	Accessible	Accessible						
	Command1Request	Bool	%Q265.5		Accessible	Accessible	Accessible						
	Command2Request	Bool	%Q265.6		Accessible	Accessible	Accessible						
	Mode	Bool	%Q265.7		Accessible	Accessible	Accessible						
	XERR	DWord	%QD266		Accessible	Accessible	Accessible						
	KPC	DWord	%QD270		Accessible	Accessible	Accessible						

## Anwenderkonstanten

Anwenderkonstanten				
	Name	Datentyp	Wert	Kommentar

--	--	--

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Actor

TO\_Struct\_Actor Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Actor	Nummer	1700	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Type	DInt	0	True	False	True	False				
InverseDirection	Bool	false	True	True	True	True				
DataAdaption	DInt	0	True	True	True	True				
Efficiency	LReal	0.0	True	True	True	True				
MotorType	DInt	0	True	False	True	False				
▼ Interface	TO_Struct_ActorInterface		True	False	True	True				
▼ AddressIn	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
EnableDriveOutput	Bool	false	True	False	True	False				
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
DriveReadyInput	Bool	false	True	False	True	False				
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
EnableTorqueData	Bool	false	True	False	True	False				
▼ TorqueDataAddressIn	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ TorqueDataAddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ DriveParameter	TO_Struct_ActorDriveParameter		True	True	True	True				
ReferenceSpeed	LReal	0.0	True	True	True	True				
MaxSpeed	LReal	0.0	True	True	True	True				
ReferenceTorque	LReal	0.0	True	True	True	True				
▼ LinearMotorDriveParameter	TO_Struct_LinearMotorActorDriveParameter		True	True	True	True				
ReferenceVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True				
MaxVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True				
ReferenceForce	LReal	0.0	True	True	True	True				



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ActorInterface

TO_Struct_ActorInterface Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ActorInterface	Nummer	1701	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ AddressIn	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
EnableDriveOutput	Bool	false	True	False	True	False				
▼ EnableDriveOutputAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
DriveReadyInput	Bool	false	True	False	True	False				
▼ DriveReadyInputAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
EnableTorqueData	Bool	false	True	False	True	False				
▼ TorqueDataAddressIn	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ TorqueDataAddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ActorDriveParameter

TO\_Struct\_ActorDriveParameter Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_ActorDriveParameter	Nummer	1702	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
ReferenceSpeed	LReal	0.0	True	True	True	True				
MaxSpeed	LReal	0.0	True	True	True	True				
ReferenceTorque	LReal	0.0	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_LinearMotorActorDriveParameter

TO_Struct_LinearMotorActorDriveParameter Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_LinearMotorActorDriveParameter	Nummer	2052	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
ReferenceVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True				
MaxVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True				
ReferenceForce	LReal	0.0	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_TorqueLimiting

TO_Struct_TorqueLimiting Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_TorqueLimiting	Nummer	1782	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
LimitBase	DInt	0	True	True	True	True					
PositionBasedMonitorings	DInt	0	True	True	True	True					
▼ LimitDefaults	TO_Struct_TorqueLimitingLimitDefaults		True	True	True	True					
Torque	LReal	0.0	True	True	True	True					
Force	LReal	0.0	True	True	True	True					

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_TorqueLimitingLimitDefaults

TO\_Struct\_TorqueLimitingLimitDefaults Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_TorqueLimitingLimitDefaults	Nummer	1783	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Torque	LReal	0.0	True	True	True	True				
Force	LReal	0.0	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_LoadGear

TO_Struct_LoadGear Eigenschaften											
Allgemein											
Name	TO_Struct_LoadGear		Nummer	1744		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name		Datentyp	Defaultwert		Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung		Kommentar
Numerator		UDInt	0		True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>		
Denominator		UDInt	0		True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>		



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_DynamicLimits

TO_Struct_DynamicLimits Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_DynamicLimits	Nummer	1713	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
MaxVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True					
Velocity	LReal	0.0	True	True	True	True					
MaxAcceleration	LReal	0.0	True	True	True	True					
MaxDeceleration	LReal	0.0	True	True	True	True					
MaxJerk	LReal	0.0	True	True	True	True					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_DynamicDefaults

TO_Struct_DynamicDefaults Eigenschaften											
Allgemein											
Name	TO_Struct_DynamicDefaults		Nummer	1714		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Velocity		LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	<div></div>	<div></div>	
Acceleration		LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	<div></div>	<div></div>	
Deceleration		LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	<div></div>	<div></div>	
Jerk		LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	<div></div>	<div></div>	
EmergencyDeceleration		LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	<div></div>	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Override

TO\_Struct\_Override Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Override	Nummer	1718	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Velocity	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_Units

TO\_Struct\_Units Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Units	Nummer	1708	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
LengthUnit	UDInt	0	True	False	True	False		
VelocityUnit	UDInt	0	True	False	True	False		
TimeUnit	UDInt	0	True	False	True	False		
TorqueUnit	UDInt	0	True	False	True	False		
ForceUnit	UDInt	0	True	False	True	False		

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusDrive

TO_Struct_StatusDrive Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_StatusDrive	Nummer	1724	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
InOperation	Bool	false	True	False	True	False					
CommunicationOK	Bool	false	True	False	True	False					
Error	Bool	false	True	False	True	False					
AdaptionState	DInt	0	True	False	True	False					

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusTorqueData

TO\_Struct\_StatusTorqueData Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_StatusTorqueData	Nummer	2036	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
CommandAdditiveTorqueActive	DInt	0	True	False	True	False					
CommandTorqueRangeActive	DInt	0	True	False	True	False					
ActualTorque	LReal	0.0	True	False	True	False					
ActualForce	LReal	0.0	True	False	True	False					



Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_StatusMotionIn

TO\_Struct\_StatusMotionIn Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_StatusMotionIn	Nummer	2037	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
FunctionState	DInt	0	True	False	True	False				

Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_ErrorDetail

TO\_Struct\_ErrorDetail Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_ErrorDetail	Nummer	1728	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Number	UDInt	0	True	False	True	False		
Reaction	DInt	0	True	False	True	False		

Totally Integrated Automation Portal												
PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen												
TO_Struct_ControlPanel												
TO_Struct_ControlPanel Eigenschaften												
Allgemein												
Name	TO_Struct_ControlPanel		Nummer	1729		Typ	UDT			Sprache		
Numerierung												
Information												
Titel			Autor			Kommentar				Familie		
Version			Anwenderdefinierte ID									
Name		Datentyp		Defaultwert		Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung		Kommentar
▼ Input		TO_Struct_ControlPanelInput				True	True	True	True			
▼ Command		Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelInputCmd				True	True	True	True			
▼ Command[1]		TO_Struct_ControlPanelInputCmd				True	True	True	True			
ReqCounter		UDInt		0		True	True	True	False			
Type		UDInt		0		True	True	True	False			
Position		LReal		0.0		True	True	True	False			
Velocity		LReal		0.0		True	True	True	False			
Acceleration		LReal		0.0		True	True	True	False			
Deceleration		LReal		0.0		True	True	True	False			
Jerk		LReal		0.0		True	True	True	False			
Param		LReal		0.0		True	True	True	False			
▼ Command[2]		TO_Struct_ControlPanelInputCmd				True	True	True	True			
ReqCounter		UDInt		0		True	True	True	False			
Type		UDInt		0		True	True	True	False			
Position		LReal		0.0		True	True	True	False			
Velocity		LReal		0.0		True	True	True	False			
Acceleration		LReal		0.0		True	True	True	False			
Deceleration		LReal		0.0		True	True	True	False			
Jerk		LReal		0.0		True	True	True	False			
Param		LReal		0.0		True	True	True	False			
TimeOut		LReal		0.0		True	True	True	False			
EsLifeSign		UDInt		0		True	True	True	False			
▼ Output		TO_Struct_ControlPanelOutput				True	False	True	True			
▼ Command		Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd				True	False	True	True			
▼ Command[1]		TO_Struct_ControlPanelOutputCmd				True	False	True	True			
AckCounter		UDInt		0		True	False	True	False			
Error		Bool		false		True	False	True	False			
ErrorID		Word		16#0		True	False	True	False			
Done		Bool		false		True	False	True	False			
Aborted		Bool		false		True	False	True	False			
▼ Command[2]		TO_Struct_ControlPanelOutputCmd				True	False	True	True			
AckCounter		UDInt		0		True	False	True	False			
Error		Bool		false		True	False	True	False			
ErrorID		Word		16#0		True	False	True	False			
Done		Bool		false		True	False	True	False			
Aborted		Bool		false		True	False	True	False			
RtLifeSign		UDInt		0		True	False	True	False			
</												

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ControlPanelInput

TO_Struct_ControlPanelInput Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ControlPanelInput	Nummer	1730	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelInputCmd		True	True	True	True				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		True	True	True	True				
ReqCounter	UDInt	0	True	True	True	False				
Type	UDInt	0	True	True	True	False				
Position	LReal	0.0	True	True	True	False				
Velocity	LReal	0.0	True	True	True	False				
Acceleration	LReal	0.0	True	True	True	False				
Deceleration	LReal	0.0	True	True	True	False				
Jerk	LReal	0.0	True	True	True	False				
Param	LReal	0.0	True	True	True	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelInputCmd		True	True	True	True				
ReqCounter	UDInt	0	True	True	True	False				
Type	UDInt	0	True	True	True	False				
Position	LReal	0.0	True	True	True	False				
Velocity	LReal	0.0	True	True	True	False				
Acceleration	LReal	0.0	True	True	True	False				
Deceleration	LReal	0.0	True	True	True	False				
Jerk	LReal	0.0	True	True	True	False				
Param	LReal	0.0	True	True	True	False				
TimeOut	LReal	0.0	True	True	True	False				
EsLifeSign	UDInt	0	True	True	True	False				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ControlPanelInputCmd

TO_Struct_ControlPanellInputCmd Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ControlPanellInputCmd	Nummer	1731	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
ReqCounter	UDInt	0	True	True	True	False					
Type	UDInt	0	True	True	True	False					
Position	LReal	0.0	True	True	True	False					
Velocity	LReal	0.0	True	True	True	False					
Acceleration	LReal	0.0	True	True	True	False					
Deceleration	LReal	0.0	True	True	True	False					
Jerk	LReal	0.0	True	True	True	False					
Param	LReal	0.0	True	True	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ControlPanelOutput

TO_Struct_ControlPanelOutput Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ControlPanelOut- put	Nummer	1732	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefi- nierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Command	Array[1..2] of TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		True	False	True	True				
▼ Command[1]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		True	False	True	True				
AckCounter	UDInt	0	True	False	True	False				
Error	Bool	false	True	False	True	False				
ErrorID	Word	16#0	True	False	True	False				
Done	Bool	false	True	False	True	False				
Aborted	Bool	false	True	False	True	False				
▼ Command[2]	TO_Struct_ControlPanelOutputCmd		True	False	True	True				
AckCounter	UDInt	0	True	False	True	False				
Error	Bool	false	True	False	True	False				
ErrorID	Word	16#0	True	False	True	False				
Done	Bool	false	True	False	True	False				
Aborted	Bool	false	True	False	True	False				
RtLifeSign	UDInt	0	True	False	True	False				



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ControlPanelOutputCmd

TO_Struct_ControlPanelOutputCmd Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ControlPanelOut-putCmd	Nummer	1733	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefi-nierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
AckCounter	UDInt	0	True	False	True	False					
Error	Bool	false	True	False	True	False					
ErrorID	Word	16#0	True	False	True	False					
Done	Bool	false	True	False	True	False					
Aborted	Bool	false	True	False	True	False					

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Internal

TO\_Struct\_Internal Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Internal	Nummer	1734	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Id	DInt	0	True	True	True	False	<div></div>	
Value	LReal	0.0	True	True	True	False	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_VirtualAxis

TO\_Struct\_VirtualAxis Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_VirtualAxis	Nummer	1792	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Mode	UDInt	0	True	False	True	False	<div></div> <div></div> <div></div> <div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_AxisSimulation

TO\_Struct\_AxisSimulation Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_AxisSimulation	Nummer	1739	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Mode	UDInt	0	True	True	True	True				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Clamping

TO\_Struct\_Clamping Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Clamping	Nummer	1784	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
FollowingErrorDeviation	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	
PositionTolerance	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal															
PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen															
TO_Struct_Sensor															
TO_Struct_Sensor Eigenschaften															
Allgemein															
Name		TO_Struct_Sensor		Nummer		1703		Typ		UDT		Sprache			
Nummerierung															
Information															
Titel				Autor				Kommentar				Familie			
Version				Anwenderdefinierte ID											
Name		Datentyp		Defaultwert		Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API		Schr eib- bar aus HMI/ OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar	
Existent		Bool		false		True		False	True	False					
Type		DInt		0		True		False	True	False					
InverseDirection		Bool		false		True		True	True	True					
System		DInt		0		True		True	True	True					
MountingMode		DInt		0		True		True	True	True					
DataAdaption		DInt		0		True		True	True	True					
ActualVelocityMode		DInt		0		True		True	True	True					
▼ Interface		TO_Struct_SensorInterface				True		False	True	True					
▼ AddressIn		VREF				False		False	False	True					
RID		DWord		16#0		False		False	False	False					
AREA		Byte		16#0		False		False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		0		False		False	False	False					
OFFSET		UDInt		0		False		False	False	False					
▼ AddressOut		VREF				False		False	False	True					
RID		DWord		16#0		False		False	False	False					
AREA		Byte		16#0		False		False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		0		False		False	False	False					
OFFSET		UDInt		0		False		False	False	False					
Number		UDInt		0		True		False	True	False					
▼ Parameter		TO_Struct_SensorParameter				True		True	True	True					
Resolution		LReal		0.0		True		True	True	True					
StepsPerRevolution		UDInt		0		True		True	True	True					
FineResolutionXist1		UDInt		0		True		True	True	True					
FineResolutionXist2		UDInt		0		True		True	True	True					
DeterminableRevolutions		UDInt		0		True		True	True	True					
DistancePerRevolution		LReal		0.0		True		True	True	True					
BehaviorGx_XIST1		DInt		0		True		True	True	True					
ReferenceSpeed		LReal		0.0		True		True	True	True					
ReferenceVelocity		LReal		0.0		True		True	True	True					
▼ Backlash		TO_Struct_Backlash				True		True	True	True					
Enable		Bool		false		True		True	True	True					
Size		LReal		0.0		True		True	True	True					
Velocity		LReal		0.0		True		True	True	True					
DirectionAbsoluteHoming		DInt		0		True		True	True	True					
▼ ActiveHoming		TO_Struct_SensorActiveHoming				True		True	True	True					
Mode		DInt		0		True		True	True	True					
SideInput		Bool		false		True		True	True	True					
Direction		DInt		0		True		True	True	True					
HomePositionOffset		LReal		0.0		True		True	True	True					
▼ DigitalInputAddress		VREF				False		False	False	True					
RID		DWord		16#0		False		False	False	False					
AREA		Byte		16#0		False		False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		0		False		False	False	False					
OFFSET		UDInt		0		False		False	False	False					
SwitchLevel		Bool		false		True		True	True	True					
▼ PassiveHoming		TO_Struct_SensorPassiveHoming				True		True	True	True					
Mode		DInt		0		True		True	True	True					
SideInput		Bool		false		True		True	True	True					
Direction		DInt		0		True		True	True	True					
▼ DigitalInputAddress		VREF				False		False	False	True					
RID		DWord		16#0		False		False	False	False					
AREA		Byte		16#0		False		False	False	False					
DB_NUMBER		UInt		0		False		False	False	False					
OFFSET		UDInt		0		False		False	False	False					

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

Totally Integrated Automation Portal										
Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
SwitchLevel	Bool	false	True	True	True	True				



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_SensorInterface

TO_Struct_SensorInterface Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_SensorInterface	Nummer	1704	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ AddressIn	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
Number	UDInt	0	True	False	True	False				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_SensorParameter

TO_Struct_SensorParameter Eigenschaften											
Allgemein											
Name	TO_Struct_SensorParameter		Nummer	1705		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Resolution		LReal	0.0	True	True	True	True				
StepsPerRevolution		UDInt	0	True	True	True	True				
FineResolutionXist1		UDInt	0	True	True	True	True				
FineResolutionXist2		UDInt	0	True	True	True	True				
DeterminableRevolutions		UDInt	0	True	True	True	True				
DistancePerRevolution		LReal	0.0	True	True	True	True				
BehaviorGx_XIST1		DInt	0	True	True	True	True				
ReferenceSpeed		LReal	0.0	True	True	True	True				
ReferenceVelocity		LReal	0.0	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Backlash

TO_Struct_Backlash Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_Backlash	Nummer	2053	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
Enable	Bool	false	True	True	True	True					
Size	LReal	0.0	True	True	True	True					
Velocity	LReal	0.0	True	True	True	True					
DirectionAbsoluteHoming	DInt	0	True	True	True	True					

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_SensorActiveHoming

TO\_Struct\_SensorActiveHoming Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_SensorActive-Homing	Nummer	1706	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Mode	DInt	0	True	True	True	True				
SidelInput	Bool	false	True	True	True	True				
Direction	DInt	0	True	True	True	True				
HomePositionOffset	LReal	0.0	True	True	True	True				
▼ DigitalInputAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
SwitchLevel	Bool	false	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_SensorPassiveHoming

TO_Struct_SensorPassiveHoming Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_SensorPassive-Homing	Nummer	1707	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Mode	DInt	0	True	True	True	True				
SideInput	Bool	false	True	True	True	True				
Direction	DInt	0	True	True	True	True				
▼ DigitalInputAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
SwitchLevel	Bool	false	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Extrapolation

TO_Struct_Extrapolation Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_Extrapolation	Nummer	1785	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
LeadingAxisDependentTime	LReal	0.0	True	False	True	False				
FollowingAxisDependentTime	LReal	0.0	True	True	True	True				
▼ Settings	TO_Struct_ExtrapolationSettings		True	True	True	True				
SystemDefinedExtrapolation	DInt	0	True	True	True	True				
ExtrapolatedVelocityMode	DInt	0	True	True	True	True				
▼ PositionFilter	TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter		True	True	True	True				
T1	LReal	0.0	True	True	True	True				
T2	LReal	0.0	True	True	True	True				
▼ VelocityFilter	TO_Struct_ExtrapolationVelocityFilter		True	True	True	True				
T1	LReal	0.0	True	True	True	True				
T2	LReal	0.0	True	True	True	True				
▼ VelocityTolerance	TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance		True	True	True	True				
Range	LReal	0.0	True	True	True	True				
▼ Hysteresis	TO_Struct_ExtrapolationHysteresis		True	True	True	True				
Value	LReal	0.0	True	True	True	True				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ExtrapolationSettings

TO\_Struct\_ExtrapolationSettings Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_ExtrapolationSettings	Nummer	2043	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
SystemDefinedExtrapolation	DInt	0	True	True	True	True		
ExtrapolatedVelocityMode	DInt	0	True	True	True	True		



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ExtrapolationPositionFilter

TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ExtrapolationPositionFilter	Nummer	1786	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
T1	LReal	0.0	True	True	True	True				
T2	LReal	0.0	True	True	True	True				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ExtrapolationVelocityFilter

TO\_Struct\_ExtrapolationVelocityFilter Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_ExtrapolationVelocityFilter	Nummer	1787	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
T1	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	
T2	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ExtrapolationVelocityTolerance

TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ExtrapolationVelocityTolerance	Nummer	1788	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Range	LReal	0.0	True	True	True	True				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ExtrapolationHysteresis

TO\_Struct\_ExtrapolationHysteresis Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_ExtrapolationHysteresis	Nummer	1789	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Value	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_Mechanics

TO\_Struct\_Mechanics Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Mechanics	Nummer	1711	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
LeadScrew	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

# PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

## TO\_Struct\_Properties

TO\_Struct\_Properties Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Properties	Nummer	1745	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
MotionType	DInt	0	True	False	True	False	<div></div>	

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Modulo

TO\_Struct\_Modulo Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_Modulo	Nummer	1712	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
Enable	Bool	false	True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>	
Length	LReal	0.0	True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>	
StartValue	LReal	0.0	True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>	



PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_PositionLimitsSW

TO_Struct_PositionLimitsSW Eigenschaften										
Allgemein										
Name	TO_Struct_PositionLimitsSW		Nummer	1715		Typ	UDT		Sprache	
Nummerierung										
Information										
Titel			Autor			Kommentar			Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID							
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar	
Active		Bool	false	True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>		
MinPosition		LReal	0.0	True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>		
MaxPosition		LReal	0.0	True	True	True	True	<div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>		

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_PositionLimitsHW

TO_Struct_PositionLimitsHW Eigenschaften										
Allgemein										
Name	TO_Struct_PositionLimitsHW		Nummer	1716		Typ	UDT		Sprache	
Nummerierung										
Information										
Titel			Autor			Kommentar			Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID							
Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Active	Bool	false	True	True	True	True				
MinSwitchLevel	Bool	false	True	True	True	True				
▼ MinSwitchAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
MaxSwitchLevel	Bool	false	True	True	True	True				
▼ MaxSwitchAddress	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_Homing

TO_Struct_Homing Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_Homing	Nummer	1717	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
AutoReversal	Bool	false	True	True	True	True					
ApproachDirection	Bool	false	True	True	True	True					
ApproachVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True					
ReferencingVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True					
HomePosition	LReal	0.0	True	True	True	True					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_PositionControl

TO_Struct_PositionControl Eigenschaften											
Allgemein											
Name	TO_Struct_PositionControl		Nummer	1719		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Kv		LReal	0.0	True	True	True	True				
Kpc		LReal	0.0	True	True	True	True				
EnabledDSC		Bool	false	True	True	True	True				
SmoothingTimeByChangeDifference		LReal	0.0	True	True	True	True				
InitialOperativeSensor		UDInt	0	True	True	True	True				
▼ ControlDifferenceQuantization		TO_Struct_PositionDifferenceQuantification		True	True	True	True				
Mode		DInt	0	True	True	True	True				
Value		LReal	0.0	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_PositionDifferenceQuantification

TO_Struct_PositionDifferenceQuantification Eigenschaften										
Allgemein										
Name	TO_Struct_PositionDifferenceQuantification		Nummer	1746		Typ	UDT		Sprache	
Nummerierung										
Information										
Titel			Autor			Kommentar			Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID							
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schr eib- bar aus HMI/ OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung		Kommentar
Mode		DInt	0	True	True	True	True	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Value		LReal	0.0	True	True	True	True	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_DynamicAxisModel

TO\_Struct\_DynamicAxisModel Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_DynamicAxisModel	Nummer	1747	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
VelocityTimeConstant	LReal	0.0	True	True	True	True				
AdditionalPositionTimeConstant	LReal	0.0	True	True	True	True				

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_FollowingError

TO_Struct_FollowingError Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_FollowingError	Nummer	1720	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
EnableMonitoring	Bool	false	True	True	True	True					
MinValue	LReal	0.0	True	True	True	True					
MaxValue	LReal	0.0	True	True	True	True					
MinVelocity	LReal	0.0	True	True	True	True					
WarningLevel	LReal	0.0	True	True	True	True					



## TO\_Struct\_CrossPlcSynchronousOperation

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ Interface	Array[1..8] of TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
▼ Interface[1]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ Interface[2]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ Interface[3]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ Interface[4]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ Interface[5]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ Interface[6]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True				
RID	DWord	16#0	False	False	False	False				
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False				
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False				
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False				
▼ Interface[7]	TO_Struct_CrossPlcLeadingValueInterface		True	False	True	True				
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True				



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_CrossPlcLeadingValueInterface

TO\_Struct\_CrossPlcLeadingValueInterface Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_CrossPlcLeading-ValueInterface	Nummer	2042	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
EnableLeadingValueOutput	Bool	false	True	False	True	True		
▼ AddressOut	VREF		False	False	False	True		
RID	DWord	16#0	False	False	False	False		
AREA	Byte	16#0	False	False	False	False		
DB_NUMBER	UInt	0	False	False	False	False		
OFFSET	UDInt	0	False	False	False	False		

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_PositioningMonitoring

TO_Struct_PositioningMonitoring Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_PositioningMonitoring	Nummer	1721	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
ToleranceTime	LReal	0.0	True	True	True	True				
MinDwellTime	LReal	0.0	True	True	True	True				
Window	LReal	0.0	True	True	True	True				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StandstillSignal

TO\_Struct\_StandstillSignal Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_StandstillSignal	Nummer	1722	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
VelocityThreshold	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	
MinDwellTime	LReal	0.0	True	True	True	True	<div></div>	

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusPositioning

TO_Struct_StatusPositioning Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_StatusPositioning	Nummer	1723	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
Distance	LReal	0.0	True	False	True	False					
TargetPosition	LReal	0.0	True	False	True	False					
TargetPositionModuloCycle	DInt	0	True	False	True	False					
FollowingError	LReal	0.0	True	False	True	False					
SetpointExecutionTime	LReal	0.0	True	False	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusServo

TO_Struct_StatusServo Eigenschaften											
Allgemein											
Name	TO_Struct_StatusServo		Nummer	1748		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
BalancedPosition		LReal	0.0	True	False	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
ControlDifference		LReal	0.0	True	False	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusProvidedLeadingValue

TO\_Struct\_StatusProvidedLeadingValue Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_StatusProvided-LeadingValue	Nummer	2044	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ DelayedLeadingValue	TO_Struct_Provided-LeadingValue		True	False	True	True	<div></div>	
Position	LReal	0.0	True	False	True	False	<div></div>	
Velocity	LReal	0.0	True	False	True	False	<div></div>	
Acceleration	LReal	0.0	True	False	True	False	<div></div>	

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_ProvidedLeadingValue

TO_Struct_ProvidedLeadingValue Eigenschaften							
Allgemein							
Name	TO_Struct_ProvidedLeading-Value	Nummer	2045	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
Position	LReal	0.0	True	False	True	False				
Velocity	LReal	0.0	True	False	True	False				
Acceleration	LReal	0.0	True	False	True	False				

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusSensor

TO\_Struct\_StatusSensor Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_StatusSensor	Nummer	1725	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
State	DInt	0	True	False	True	False					
CommunicationOK	Bool	false	True	False	True	False					
Error	Bool	false	True	False	True	False					
AbsEncoderOffset	LReal	0.0	True	False	True	False					
Control	Bool	false	True	False	True	False					
Position	LReal	0.0	True	False	True	False					
Velocity	LReal	0.0	True	False	True	False					
AdaptionState	DInt	0	True	False	True	False					
ModuloCycle	DInt	0	True	False	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusExtrapolation

TO_Struct_StatusExtrapolation Eigenschaften											
Allgemein											
Name	TO_Struct_StatusExtrapolation		Nummer	1790		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name		Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
FilteredPosition		LReal	0.0	True	False	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
FilteredVelocity		LReal	0.0	True	False	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
ExtrapolatedPosition		LReal	0.0	True	False	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
ExtrapolatedVelocity		LReal	0.0	True	False	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

TO\_Struct\_StatusKinematicsMotion

TO\_Struct\_StatusKinematicsMotion Eigenschaften

Allgemein

Name	TO_Struct_StatusKinematicsMotion	Nummer	2035	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
StatusWord	DWord	16#0	True	False	True	False		

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

DX\_TEL\_SyncOp

DX_TEL_SyncOp Eigenschaften											
Allgemein											
Name	DX_TEL_SyncOp		Nummer	1871		Typ	UDT			Sprache	
Nummerierung											
Information											
Titel			Autor			Kommentar				Familie	
Version			Anwenderdefinierte ID								
Name	Datentyp		Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
ControlWord	Word		16#0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Version	Word		16#0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Output	UDInt		0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
ModuloLength	LReal		0.0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
ModuloBase	LReal		0.0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Position	LReal		0.0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Velocity	LReal		0.0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Acceleration	LReal		0.0	True	True	True	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

PD\_TEL5\_IN

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung			Kommentar
▼ ZSW1	PD_ZSW1		True	True	True	True				
NoSpeedDeviation	Bool	false	True	True	True	False				
ControlRequested	Bool	false	True	True	True	False				
SpeedComparisonValueReachedExceeded	Bool	false	True	True	True	False				
TorqueLimitNotReached	Bool	false	True	True	True	False				
OpenHoldingBrake	Bool	false	True	True	True	False				
NoMotorOvertemperature	Bool	false	True	True	True	False				
ActualSpeedPositive	Bool	false	True	True	True	False				
NoPowerUnitOvertemperature	Bool	false	True	True	True	False				
ReadyToSwitchOn	Bool	false	True	True	True	False				
ReadyToOperate	Bool	false	True	True	True	False				
OperationEnabled	Bool	false	True	True	True	False				
FaultPresent	Bool	false	True	True	True	False				
NoCoastStopActivated	Bool	false	True	True	True	False				
NoQuickStopActivated	Bool	false	True	True	True	False				
SwitchingOnInhibited	Bool	false	True	True	True	False				
AlarmPresent	Bool	false	True	True	True	False				
NIST_B	DWord	16#0	True	True	True	False				
▼ ZSW2	PD_ZSW2		True	True	True	True				
TravelToFixedEndStopActive	Bool	false	True	True	True	False				
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False				
PulsesEnabled	Bool	false	True	True	True	False				
MotorDataSetChangeoverActive	Bool	false	True	True	True	False				
SlaveSignOfLifeBit0	Bool	false	True	True	True	False				
SlaveSignOfLifeBit1	Bool	false	True	True	True	False				
SlaveSignOfLifeBit2	Bool	false	True	True	True	False				
SlaveSignOfLifeBit3	Bool	false	True	True	True	False				
DriveDataSetEffectiveBit0	Bool	false	True	True	True	False				
DriveDataSetEffectiveBit1	Bool	false	True	True	True	False				
DriveDataSetEffectiveBit2	Bool	false	True	True	True	False				
DriveDataSetEffectiveBit3	Bool	false	True	True	True	False				
DriveDataSetEffectiveBit4	Bool	false	True	True	True	False				
AlarmClassBit0	Bool	false	True	True	True	False				
AlarmClassBit1	Bool	false	True	True	True	False				
ParkingAxisActive	Bool	false	True	True	True	False				
▼ G1_ZSW	PD_Gx_ZSW		True	True	True	True				
Probe1Deflected	Bool	false	True	True	True	False				
Probe2Deflected	Bool	false	True	True	True	False				
Reserved_Bit10	Bool	false	True	True	True	False				
EncoderFaultAcknowledgeActive	Bool	false	True	True	True	False				
HomePositionExecuted	Bool	false	True	True	True	False				
AbsoluteValueCyclicallyExecuted	Bool	false	True	True	True	False				
ParkingSensorExecuted	Bool	false	True	True	True	False				
SensorError	Bool	false	True	True	True	False				
Function1Active	Bool	false	True	True	True	False				
Function2Active	Bool	false	True	True	True	False				
Function3Active	Bool	false	True	True	True	False				
Function4Active	Bool	false	True	True	True	False				
Value1Available	Bool	false	True	True	True	False				
Value2Available	Bool	false	True	True	True	False				
Value3Available	Bool	false	True	True	True	False				
Value4Available	Bool	false	True	True	True	False				
G1_XIST1	DWord	16#0	True	True	True	False				
G1_XIST2	DWord	16#0	True	True	True	False				



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_ZSW1

PD\_ZSW1 Eigenschaften

Allgemein

Name	PD_ZSW1	Nummer	1811	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
NoSpeedDeviation	Bool	false	True	True	True	False					
ControlRequested	Bool	false	True	True	True	False					
SpeedComparisonValueReachedExceeded	Bool	false	True	True	True	False					
TorqueLimitNotReached	Bool	false	True	True	True	False					
OpenHoldingBrake	Bool	false	True	True	True	False					
NoMotorOvertemperature	Bool	false	True	True	True	False					
ActualSpeedPositive	Bool	false	True	True	True	False					
NoPowerUnitOvertemperature	Bool	false	True	True	True	False					
ReadyToSwitchOn	Bool	false	True	True	True	False					
ReadyToOperate	Bool	false	True	True	True	False					
OperationEnabled	Bool	false	True	True	True	False					
FaultPresent	Bool	false	True	True	True	False					
NoCoastStopActivated	Bool	false	True	True	True	False					
NoQuickStopActivated	Bool	false	True	True	True	False					
SwitchingOnInhibited	Bool	false	True	True	True	False					
AlarmPresent	Bool	false	True	True	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_ZSW2

PD_ZSW2 Eigenschaften							
Allgemein							
Name	PD_ZSW2	Nummer	1813	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
TravelToFixedEndStopActive	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False					
PulsesEnabled	Bool	false	True	True	True	False					
MotorDataSetChangeoverActive	Bool	false	True	True	True	False					
SlaveSignOfLifeBit0	Bool	false	True	True	True	False					
SlaveSignOfLifeBit1	Bool	false	True	True	True	False					
SlaveSignOfLifeBit2	Bool	false	True	True	True	False					
SlaveSignOfLifeBit3	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetEffectiveBit0	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetEffectiveBit1	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetEffectiveBit2	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetEffectiveBit3	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetEffectiveBit4	Bool	false	True	True	True	False					
AlarmClassBit0	Bool	false	True	True	True	False					
AlarmClassBit1	Bool	false	True	True	True	False					
ParkingAxisActive	Bool	false	True	True	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_Gx\_ZSW

PD_Gx_ZSW Eigenschaften							
Allgemein							
Name	PD_Gx_ZSW	Nummer	1815	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
Probe1Deflected	Bool	false	True	True	True	False					
Probe2Deflected	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit10	Bool	false	True	True	True	False					
EncoderFaultAcknowledgeActive	Bool	false	True	True	True	False					
HomePositionExecuted	Bool	false	True	True	True	False					
AbsoluteValueCyclicallyExecuted	Bool	false	True	True	True	False					
ParkingSensorExecuted	Bool	false	True	True	True	False					
SensorError	Bool	false	True	True	True	False					
Function1Active	Bool	false	True	True	True	False					
Function2Active	Bool	false	True	True	True	False					
Function3Active	Bool	false	True	True	True	False					
Function4Active	Bool	false	True	True	True	False					
Value1Available	Bool	false	True	True	True	False					
Value2Available	Bool	false	True	True	True	False					
Value3Available	Bool	false	True	True	True	False					
Value4Available	Bool	false	True	True	True	False					

Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_TEL5\_OUT

PD\_TEL5\_OUT Eigenschaften

Allgemein

Name	PD_TEL5_OUT	Nummer	1819	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							

Information

Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung	Kommentar
▼ STW1	PD_STW1		True	True	True	True		
Reserved_Bit08	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False		
ControlByPlc	Bool	false	True	True	True	False		
SetpointInversion	Bool	false	True	True	True	False		
OpenHoldingBrake	Bool	false	True	True	True	False		
RaiseMotorizedPotentiometerSetpoint	Bool	false	True	True	True	False		
LowerMotorizedPotentiometerSetpoint	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit15	Bool	false	True	True	True	False		
On	Bool	false	True	True	True	False		
NoCoastStop	Bool	false	True	True	True	False		
NoQuickStop	Bool	false	True	True	True	False		
EnableOperation	Bool	false	True	True	True	False		
EnableRampGenerator	Bool	false	True	True	True	False		
UnfreezeRampGenerator	Bool	false	True	True	True	False		
EnableSetpoint	Bool	false	True	True	True	False		
FaultAcknowledge	Bool	false	True	True	True	False		
NSOLL_B	DWord	16#0	True	True	True	False		
▼ STW2	PD_STW2		True	True	True	True		
TravelToFixedEndstop	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit10	Bool	false	True	True	True	False		
MotorSwitchoverFinished	Bool	false	True	True	True	False		
MasterSignOfLifeBit0	Bool	false	True	True	True	False		
MasterSignOfLifeBit1	Bool	false	True	True	True	False		
MasterSignOfLifeBit2	Bool	false	True	True	True	False		
MasterSignOfLifeBit3	Bool	false	True	True	True	False		
DriveDataSetSelectionBit0	Bool	false	True	True	True	False		
DriveDataSetSelectionBit1	Bool	false	True	True	True	False		
DriveDataSetSelectionBit2	Bool	false	True	True	True	False		
DriveDataSetSelectionBit3	Bool	false	True	True	True	False		
DriveDataSetSelectionBit4	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit05	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit06	Bool	false	True	True	True	False		
ParkingAxisSelection	Bool	false	True	True	True	False		
▼ G1_STW	PD_Gx_STW		True	True	True	True		
Reserved_Bit08	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit10	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit11	Bool	false	True	True	True	False		
Reserved_Bit12	Bool	false	True	True	True	False		
AbsoluteValueCyclically	Bool	false	True	True	True	False		
RequestParkingEncoder	Bool	false	True	True	True	False		
AcknowledgeError	Bool	false	True	True	True	False		
Function1Request	Bool	false	True	True	True	False		
Function2Request	Bool	false	True	True	True	False		
Function3Request	Bool	false	True	True	True	False		
Function4Request	Bool	false	True	True	True	False		
Command0Request	Bool	false	True	True	True	False		
Command1Request	Bool	false	True	True	True	False		
Command2Request	Bool	false	True	True	True	False		
Mode	Bool	false	True	True	True	False		
XERR	DWord	16#0	True	True	True	False		
KPC	DWord	16#0	True	True	True	False		

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_STW1

PD_STW1 Eigenschaften							
Allgemein							
Name	PD_STW1	Nummer	1810	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
Reserved_Bit08	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False					
ControlByPlc	Bool	false	True	True	True	False					
SetpointInversion	Bool	false	True	True	True	False					
OpenHoldingBrake	Bool	false	True	True	True	False					
RaiseMotorizedPotentiometer-Setpoint	Bool	false	True	True	True	False					
LowerMotorizedPotentiometer-Setpoint	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit15	Bool	false	True	True	True	False					
On	Bool	false	True	True	True	False					
NoCoastStop	Bool	false	True	True	True	False					
NoQuickStop	Bool	false	True	True	True	False					
EnableOperation	Bool	false	True	True	True	False					
EnableRampGenerator	Bool	false	True	True	True	False					
UnfreezeRampGenerator	Bool	false	True	True	True	False					
EnableSetpoint	Bool	false	True	True	True	False					
FaultAcknowledge	Bool	false	True	True	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_STW2

PD_STW2 Eigenschaften							
Allgemein							
Name	PD_STW2	Nummer	1812	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
TravelToFixedEndstop	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit10	Bool	false	True	True	True	False					
MotorSwitchoverFinished	Bool	false	True	True	True	False					
MasterSignOfLifeBit0	Bool	false	True	True	True	False					
MasterSignOfLifeBit1	Bool	false	True	True	True	False					
MasterSignOfLifeBit2	Bool	false	True	True	True	False					
MasterSignOfLifeBit3	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetSelectionBit0	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetSelectionBit1	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetSelectionBit2	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetSelectionBit3	Bool	false	True	True	True	False					
DriveDataSetSelectionBit4	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit05	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit06	Bool	false	True	True	True	False					
ParkingAxisSelection	Bool	false	True	True	True	False					

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Datentypen / Systemdatentypen

PD\_Gx\_STW

PD_Gx_STW Eigenschaften							
Allgemein							
Name	PD_Gx_STW	Nummer	1814	Typ	UDT	Sprache	
Nummerierung							
Information							
Titel		Autor		Kommentar		Familie	
Version		Anwenderdefinierte ID					

Name	Datentyp	Defaultwert	Erreichbar aus HMI/OPC UA/Web API	Schreibbar aus HMI/OPC UA/ Web API	Sichtbar in HMI Engineering	Einstellwert	Überwachung				Kommentar
Reserved_Bit08	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit09	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit10	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit11	Bool	false	True	True	True	False					
Reserved_Bit12	Bool	false	True	True	True	False					
AbsoluteValueCyclically	Bool	false	True	True	True	False					
RequestParkingEncoder	Bool	false	True	True	True	False					
AcknowledgeError	Bool	false	True	True	True	False					
Function1Request	Bool	false	True	True	True	False					
Function2Request	Bool	false	True	True	True	False					
Function3Request	Bool	false	True	True	True	False					
Function4Request	Bool	false	True	True	True	False					
Command0Request	Bool	false	True	True	True	False					
Command1Request	Bool	false	True	True	True	False					
Command2Request	Bool	false	True	True	True	False					
Mode	Bool	false	True	True	True	False					

Totally Integrated Automation Portal							
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / Beobachtungs- und Forcetabellen</div> <div>Forcetabelle</div> <table><thead><tr><th>Name</th><th>Adresse</th><th>Anzeigeformat</th><th>Forcewert</th><th>Kommentar</th></tr></thead><tbody></tbody></table>			Name	Adresse	Anzeigeformat	Forcewert	Kommentar
Name	Adresse	Anzeigeformat	Forcewert	Kommentar			



Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]</div> <div>Traces</div> <div><div>Name</div></div>		

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / Traces</div> <div>Messungen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / Traces</div> <div>Überlagerte Messungen</div> <div><div>Name</div></div>		

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / Traces / Langzeittraces</div> <div>Messungen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		









Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / OPC UA-Kommunikation</div> <div>Server-Schnittstellen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / OPC UA-Kommunikation</div> <div>Client-Schnittstellen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]</div> <div>Web Applikationen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Überwachungen &amp; -Meldungen</div> <div>Überwachungen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		



Totally Integrated Automation Portal							
PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Überwachungen & -Meldungen							
PLC-Meldungen							
PLC-Meldungen							
Name	 MC Alarm	Typ	PLC-Meldung	ID			
Ort	TO_PositioningAxis	Meldetext	MC Alarm @1W%d@: \$\$CpuName\$\$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Alarm	Typ	PLC-Meldung	ID	2		
Ort	Linearachse	Meldetext	MC Alarm @1W%d@: \$\$CpuName\$\$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Fatal Alarm	Typ	PLC-Meldung	ID			
Ort	TO_PositioningAxis	Meldetext	MC Fatal Alarm @1W%d@: \$\$CpuName\$\$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Fatal Alarm	Typ	PLC-Meldung	ID	1		
Ort	Linearachse	Meldetext	MC Fatal Alarm @1W%d@: \$\$CpuName\$\$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Warning	Typ	PLC-Meldung	ID			
Ort	TO_PositioningAxis	Meldetext	MC Warning @1W%d@: \$\$CpuName\$ \$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Warning	Typ	PLC-Meldung	ID	3		
Ort	Linearachse	Meldetext	MC Warning @1W%d@: \$\$CpuName\$ \$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Alarm	Typ	PLC-Meldung	ID			
Ort	TO_SpeedAxis	Meldetext	MC Alarm @1W%d@: \$\$CpuName\$\$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		
Ersteller	Motion Control	Erstellt am	05.08.2025 16:34	letzte Änderung	05.08.2025 16:34		
Gruppen-ID	0	Zusatztext 1		Zusatztext 2			
Zusatztext 3		Zusatztext 4		Zusatztext 5			
Zusatztext 6		Zusatztext 7		Zusatztext 8			
Zusatztext 9							
Name	 MC Fatal Alarm	Typ	PLC-Meldung	ID			
Ort	TO_SpeedAxis	Meldetext	MC Fatal Alarm @1W%d@: \$\$CpuName\$\$ @2W%t#496K@: @1W%t#240K@	Infotext			
Meldeklasse	No Acknowledgement	Quittierung	False	Nur Information	False		
Priorität	0	Anzeigeklasse	0	Protokollierung	False		

--	--	--	--	--	--	--



Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / PLC-Überwachungen &amp; -Meldungen</div> <div>Systemmeldungen</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		

Totally Integrated Automation Portal				
PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]				
PLC-Meldetextlisten				
SYSTEM_Motion_101_2				
Auswahl	Decimal	Id	4095	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_101_2				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		Lastgetriebefaktoren fehlerhaft.
2		2		Wert in Actor.DriveParameter.MaxSpeed unzulässig.
3		3		Wert in DynamicLimits.MaxVelocity unzulässig.
4		4		Wert in DynamicLimits.MaxAcceleration unzulässig.
5		5		Wert in Mechanics.Leadscrew unzulässig.
6		6		Unzulässige Kombination für Referenzierdaten inkrement. Geber.
7		7		Wert in Sensor.MountingMode unzulässig.
8		8		Wert in Sensor.Parameter.DistancePerRevolution unzulässig.
9		9		Wert in Sensor.Parameter.Resolution unzulässig.
10		10		Wert in Sensor.Parameter.StepsPerRevolution unzulässig.
11		11		Wert in Sensor.Parameter.FineResolutionXist1 unzulässig.
12		12		Werte in Sensor.Parameter.FineResolutionXist1 und P979 ungleich.
13		13		Wert in Actor.Interface.Telegram unzulässig.
14		14		Wert in Sensor.Type unzulässig.
15		15		Wert in Sensor.System unzulässig.
16		16		Wert in Sensor.ActiveHoming.HomePositionOffset unzulässig.
17		17		Wert in PositioningMonitoring.MinDwellTime unzulässig.
18		18		Wert in PositioningMonitoring.Window unzulässig.
19		19		Wert in Sensor.ActiveHoming.Mode unzulässig.
20		20		Wert in Sensor.PassiveHoming.Mode unzulässig.
21		21		Wert in Sensor.Interface.Telegram unzulässig.
22		22		Reglerparameter fehlerhaft.
23		23		Wert in StandStillSignal.VelocityThreshold unzulässig.
24		24		Wert in PositioningMonitoring.ToleranceTime unzulässig.
25		25		Wert in Actor.Type unzulässig.
26		26		PROFIBUS-Parametrierung inkonsistent. Summe Ti und To größer Sendetakt.
27		27		Wert in StandStillSignal.MinDwellTime unzulässig.
28		28		Wert in FollowingError.MinValue unzulässig.
29		29		Antrieb oder Antriebstelegrammtyp bzw. Geber nicht für DSC geeignet.
30		30		Wert in DynamicLimits.MaxJerk unzulässig.
31		31		Wert in DynamicLimits.MaxDeceleration unzulässig.
32		32		Wert in Modulo.Length unzulässig.
33		33		Wert in Modulo.StartValue unzulässig.
34		34		Wert in Actor.DriveParameter.ReferenceSpeed unzulässig.
35		35		Wert in Sensor.Parameter.FineResolutionXist2 unzulässig.
36		36		Wert in Sensor.Parameter.DeterminableRevolutions unzulässig.
37		37		Wert in Sensor.PassiveHoming.Direction unzulässig.
38		38		Wert in DynamicDefaults.Velocity unzulässig.
39		39		Wert in DynamicDefaults.Acceleration unzulässig.
40		40		Wert in DynamicDefaults.Deceleration unzulässig.
41		41		Wert in DynamicDefaults.Jerk unzulässig.
42		42		Wert in DynamicDefaults.EmergencyDeceleration unzulässig.
43		43		Wert in PositionLimits_SW.MinPosition unzulässig.
44		44		Wert in PositionLimits_SW.MaxPosition unzulässig.
45		45		Wert in Sensor.ActiveHoming.Direction unzulässig.
46		46		Wert in Homing.ApproachVelocity unzulässig.
47		47		Wert in Homing.ReferencingVelocity unzulässig.
48		48		Wert in Homing.HomePosition unzulässig.
49		49		Wert in FollowingError.MaxValue unzulässig.
50		50		Wert in FollowingError.MinVelocity unzulässig.
51		51		Wert in FollowingError.WarningLevel unzulässig.
52		52		Wert in PositionControl.Kpc unzulässig.
53		53		Parameter Timeout außerhalb der Grenzen.
54		54		Wert in Simulation unzulässig.
55		55		Wert in Actor.Interface.AddressIn unzulässig.
56		56		Wert in Actor.Interface.AddressIn.RID unzulässig.
57		57		Wert in VREF Actor.Interface.AddressOut unzulässig.
58		58		Wert in Actor.Interface.AddressOut.RID unzulässig.
59		59		Telegramm in Actor.Interface.AddressIn und AddressOut ungleich.
60		60		Wert in Sensor[].Interface.AddressIn unzulässig.
61		61		Wert in Sensor.Interface.AddressIn.RID unzulässig.
62		62		Wert in Sensor[].Interface.AddressOut unzulässig.
63		63		Wert in Sensor.Interface.AddressOut.RID unzulässig.
64		64		Telegramm in Sensor.Interface.AddressIn und AddressOut ungleich.
65		65		Wert in Sensor.ActiveHoming.DigitalInputAddress unzulässig.
66		66		Wert in Sensor.PassiveHoming.DigitalInputAddress unzulässig.
67		67		Wert in PositionLimits_HW.MaxSwitchAddress unzulässig.
68		68		Wert in PositionLimits_HW.MinSwitchAddress unzulässig.
69		69		Wert in Actor.Interface.EnableDriveOutputAddress unzulässig.

Totally Integrated Automation Portal																																																																																																																																																															
<table><tr><th>Bereich von</th><th>Bereich bis</th><th>Eintrag</th></tr><tr><td>70</td><td>70</td><td>Wert in Actor.Interface.DriveReadyInputAddress unzulässig.</td></tr><tr><td>85</td><td>85</td><td>Wert in Sensor[.].DataAdaption unzulässig.</td></tr><tr><td>86</td><td>86</td><td>Wert in Actor.DataAdaption unzulässig.</td></tr><tr><td>98</td><td>98</td><td>Wert in Clamping.FollowingErrorDeviation unzulässig.</td></tr><tr><td>99</td><td>99</td><td>Wert in Clamping.PositionTolerance unzulässig.</td></tr><tr><td>100</td><td>100</td><td>Wert in VirtualAxis.Mode unzulässig.</td></tr><tr><td>101</td><td>101</td><td>Wert in Actor.Efficiency unzulässig.</td></tr><tr><td>102</td><td>102</td><td>Wert in Sensor.Interface.Number unzulässig.</td></tr><tr><td>103</td><td>103</td><td>Wert in Actor.InitialOperativeSensor unzulässig.</td></tr><tr><td>104</td><td>104</td><td>Wert in Sensor[N].Existent unzulässig.</td></tr><tr><td>105</td><td>105</td><td>Mindestens ein Geber notwendig. Sensor[.].existent.</td></tr><tr><td>106</td><td>106</td><td>Für DSC muss Sensor[1] konfiguriert sein.</td></tr><tr><td>119</td><td>119</td><td>Wert in PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Mode unzulässig.</td></tr><tr><td>120</td><td>120</td><td>Wert in PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Value unzulässig.</td></tr><tr><td>121</td><td>121</td><td>Wert in PositionControl.SmoothingTimeByChangeDifference unzulässig.</td></tr><tr><td>122</td><td>122</td><td>Wert in Override.Velocity unzulässig.</td></tr><tr><td>123</td><td>123</td><td>Wert in Actor.DriveParameter.ReferenceTorque unzulässig.</td></tr><tr><td>124</td><td>124</td><td>Wert in TorqueLimiting.LimitBase unzulässig.</td></tr><tr><td>125</td><td>125</td><td>Wert in TorqueLimiting.PositionBasedMonitorings unzulässig.</td></tr><tr><td>126</td><td>126</td><td>Wert in TorqueLimiting.LimitDefaults.Force unzulässig.</td></tr><tr><td>127</td><td>127</td><td>Wert in TorqueLimiting.LimitDefaults.Torque unzulässig.</td></tr><tr><td>128</td><td>128</td><td>Wert in Extrapolation.FollowingAxisDependentTime unzulässig.</td></tr><tr><td>129</td><td>129</td><td>Wert in Extrapolation.PositionFilter.T1 unzulässig.</td></tr><tr><td>130</td><td>130</td><td>Wert in Extrapolation.PositionFilter.T2 unzulässig.</td></tr><tr><td>131</td><td>131</td><td>Wert in Extrapolation.VelocityFilter.T1 unzulässig.</td></tr><tr><td>132</td><td>132</td><td>Wert in Extrapolation.Hysteresis.Value unzulässig.</td></tr><tr><td>133</td><td>133</td><td>Wert in Extrapolation.VelocityTolerance.Range unzulässig.</td></tr><tr><td>134</td><td>134</td><td>Wert in DynamicAxisModel.VelocityTimeConstant unzulässig.</td></tr><tr><td>135</td><td>135</td><td>Geberposition aufgrund der Geberprojektierung/Mechanik nicht darstellbar.</td></tr><tr><td>487</td><td>487</td><td>Wert in Actor.Interface.EnableTorqueData unzulässig.</td></tr><tr><td>488</td><td>488</td><td>Wert in VREF Actor.Interface.TorqueDataAddressIn unzulässig.</td></tr><tr><td>489</td><td>489</td><td>Wert in VREF Actor.Interface.TorqueDataAddressOut unzulässig.</td></tr><tr><td>490</td><td>490</td><td>Wert in DynamicLimits.Velocity unzulässig.</td></tr><tr><td>491</td><td>491</td><td>Technologiedatenblock nur bei digitaler Antriebskopplung möglich.</td></tr><tr><td>493</td><td>493</td><td>Die VREF des Analogausgangs oder der Bittreiber sind mehrmals vergeben.</td></tr><tr><td>494</td><td>494</td><td>Wert in Sensor[N].BehaviourGx_XIST1 unzulässig.</td></tr><tr><td>495</td><td>495</td><td>Wert in Extrapolation.Settings.SystemDefinedExtrapolation unzulässig.</td></tr><tr><td>496</td><td>496</td><td>Wert in Extrapolation.Settings.ExtrapolatedVelocityMode unzulässig.</td></tr><tr><td>497</td><td>497</td><td>Wert in Extrapolation.VelocityFilter.T2 unzulässig.</td></tr><tr><td>498</td><td>498</td><td>Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.EnableLeadingValueOutput unzulässig.</td></tr><tr><td>499</td><td>499</td><td>Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.LocalLeadingValueDelayTime unzulässig.</td></tr><tr><td>500</td><td>500</td><td>Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.AddressOut unzulässig.</td></tr><tr><td>504</td><td>504</td><td>Wert in Sensor.ActualVelocityMode unzulässig.</td></tr><tr><td>505</td><td>505</td><td>Wert in Sensor.Parameter.ReferenceSpeed oder .ReferenceVelocity unzulässig.</td></tr><tr><td>506</td><td>506</td><td>Wert in Sensor.Backlash.&lt;Variable&gt; unzulässig.</td></tr><tr><td>507</td><td>507</td><td>Umkehrlosekompensation bei Geber an Lastseite unzulässig.</td></tr><tr><td>508</td><td>508</td><td>Wert in Sensor.Parameter.ActualVelocityMode oder Sensor.Interface.Address[In,Out].Rid unzulässig. Drehzahlstwert NIST mit Telegramm 83 lesen.</td></tr><tr><td>509</td><td>509</td><td>Lineargeber an rotatorischem Antriebssystem (Sensor.System) unzulässig.</td></tr><tr><td>580</td><td>580</td><td>Wert in Actor.MotorType unzulässig.</td></tr><tr><td>588</td><td>588</td><td>Wert in DynamicAxisModel.AdditionalPositionTimeConstant unzulässig.</td></tr><tr><td>590</td><td>590</td><td>Wert in Actor.LinearMotorDriveParameter.ReferenceForce unzulässig.</td></tr></table>				Bereich von	Bereich bis	Eintrag	70	70	Wert in Actor.Interface.DriveReadyInputAddress unzulässig.	85	85	Wert in Sensor[.].DataAdaption unzulässig.	86	86	Wert in Actor.DataAdaption unzulässig.	98	98	Wert in Clamping.FollowingErrorDeviation unzulässig.	99	99	Wert in Clamping.PositionTolerance unzulässig.	100	100	Wert in VirtualAxis.Mode unzulässig.	101	101	Wert in Actor.Efficiency unzulässig.	102	102	Wert in Sensor.Interface.Number unzulässig.	103	103	Wert in Actor.InitialOperativeSensor unzulässig.	104	104	Wert in Sensor[N].Existent unzulässig.	105	105	Mindestens ein Geber notwendig. Sensor[.].existent.	106	106	Für DSC muss Sensor[1] konfiguriert sein.	119	119	Wert in PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Mode unzulässig.	120	120	Wert in PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Value unzulässig.	121	121	Wert in PositionControl.SmoothingTimeByChangeDifference unzulässig.	122	122	Wert in Override.Velocity unzulässig.	123	123	Wert in Actor.DriveParameter.ReferenceTorque unzulässig.	124	124	Wert in TorqueLimiting.LimitBase unzulässig.	125	125	Wert in TorqueLimiting.PositionBasedMonitorings unzulässig.	126	126	Wert in TorqueLimiting.LimitDefaults.Force unzulässig.	127	127	Wert in TorqueLimiting.LimitDefaults.Torque unzulässig.	128	128	Wert in Extrapolation.FollowingAxisDependentTime unzulässig.	129	129	Wert in Extrapolation.PositionFilter.T1 unzulässig.	130	130	Wert in Extrapolation.PositionFilter.T2 unzulässig.	131	131	Wert in Extrapolation.VelocityFilter.T1 unzulässig.	132	132	Wert in Extrapolation.Hysteresis.Value unzulässig.	133	133	Wert in Extrapolation.VelocityTolerance.Range unzulässig.	134	134	Wert in DynamicAxisModel.VelocityTimeConstant unzulässig.	135	135	Geberposition aufgrund der Geberprojektierung/Mechanik nicht darstellbar.	487	487	Wert in Actor.Interface.EnableTorqueData unzulässig.	488	488	Wert in VREF Actor.Interface.TorqueDataAddressIn unzulässig.	489	489	Wert in VREF Actor.Interface.TorqueDataAddressOut unzulässig.	490	490	Wert in DynamicLimits.Velocity unzulässig.	491	491	Technologiedatenblock nur bei digitaler Antriebskopplung möglich.	493	493	Die VREF des Analogausgangs oder der Bittreiber sind mehrmals vergeben.	494	494	Wert in Sensor[N].BehaviourGx_XIST1 unzulässig.	495	495	Wert in Extrapolation.Settings.SystemDefinedExtrapolation unzulässig.	496	496	Wert in Extrapolation.Settings.ExtrapolatedVelocityMode unzulässig.	497	497	Wert in Extrapolation.VelocityFilter.T2 unzulässig.	498	498	Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.EnableLeadingValueOutput unzulässig.	499	499	Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.LocalLeadingValueDelayTime unzulässig.	500	500	Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.AddressOut unzulässig.	504	504	Wert in Sensor.ActualVelocityMode unzulässig.	505	505	Wert in Sensor.Parameter.ReferenceSpeed oder .ReferenceVelocity unzulässig.	506	506	Wert in Sensor.Backlash.<Variable> unzulässig.	507	507	Umkehrlosekompensation bei Geber an Lastseite unzulässig.	508	508	Wert in Sensor.Parameter.ActualVelocityMode oder Sensor.Interface.Address[In,Out].Rid unzulässig. Drehzahlstwert NIST mit Telegramm 83 lesen.	509	509	Lineargeber an rotatorischem Antriebssystem (Sensor.System) unzulässig.	580	580	Wert in Actor.MotorType unzulässig.	588	588	Wert in DynamicAxisModel.AdditionalPositionTimeConstant unzulässig.	590	590	Wert in Actor.LinearMotorDriveParameter.ReferenceForce unzulässig.
Bereich von	Bereich bis	Eintrag																																																																																																																																																													
70	70	Wert in Actor.Interface.DriveReadyInputAddress unzulässig.																																																																																																																																																													
85	85	Wert in Sensor[.].DataAdaption unzulässig.																																																																																																																																																													
86	86	Wert in Actor.DataAdaption unzulässig.																																																																																																																																																													
98	98	Wert in Clamping.FollowingErrorDeviation unzulässig.																																																																																																																																																													
99	99	Wert in Clamping.PositionTolerance unzulässig.																																																																																																																																																													
100	100	Wert in VirtualAxis.Mode unzulässig.																																																																																																																																																													
101	101	Wert in Actor.Efficiency unzulässig.																																																																																																																																																													
102	102	Wert in Sensor.Interface.Number unzulässig.																																																																																																																																																													
103	103	Wert in Actor.InitialOperativeSensor unzulässig.																																																																																																																																																													
104	104	Wert in Sensor[N].Existent unzulässig.																																																																																																																																																													
105	105	Mindestens ein Geber notwendig. Sensor[.].existent.																																																																																																																																																													
106	106	Für DSC muss Sensor[1] konfiguriert sein.																																																																																																																																																													
119	119	Wert in PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Mode unzulässig.																																																																																																																																																													
120	120	Wert in PositionControl.ControlDifferenceQuantization.Value unzulässig.																																																																																																																																																													
121	121	Wert in PositionControl.SmoothingTimeByChangeDifference unzulässig.																																																																																																																																																													
122	122	Wert in Override.Velocity unzulässig.																																																																																																																																																													
123	123	Wert in Actor.DriveParameter.ReferenceTorque unzulässig.																																																																																																																																																													
124	124	Wert in TorqueLimiting.LimitBase unzulässig.																																																																																																																																																													
125	125	Wert in TorqueLimiting.PositionBasedMonitorings unzulässig.																																																																																																																																																													
126	126	Wert in TorqueLimiting.LimitDefaults.Force unzulässig.																																																																																																																																																													
127	127	Wert in TorqueLimiting.LimitDefaults.Torque unzulässig.																																																																																																																																																													
128	128	Wert in Extrapolation.FollowingAxisDependentTime unzulässig.																																																																																																																																																													
129	129	Wert in Extrapolation.PositionFilter.T1 unzulässig.																																																																																																																																																													
130	130	Wert in Extrapolation.PositionFilter.T2 unzulässig.																																																																																																																																																													
131	131	Wert in Extrapolation.VelocityFilter.T1 unzulässig.																																																																																																																																																													
132	132	Wert in Extrapolation.Hysteresis.Value unzulässig.																																																																																																																																																													
133	133	Wert in Extrapolation.VelocityTolerance.Range unzulässig.																																																																																																																																																													
134	134	Wert in DynamicAxisModel.VelocityTimeConstant unzulässig.																																																																																																																																																													
135	135	Geberposition aufgrund der Geberprojektierung/Mechanik nicht darstellbar.																																																																																																																																																													
487	487	Wert in Actor.Interface.EnableTorqueData unzulässig.																																																																																																																																																													
488	488	Wert in VREF Actor.Interface.TorqueDataAddressIn unzulässig.																																																																																																																																																													
489	489	Wert in VREF Actor.Interface.TorqueDataAddressOut unzulässig.																																																																																																																																																													
490	490	Wert in DynamicLimits.Velocity unzulässig.																																																																																																																																																													
491	491	Technologiedatenblock nur bei digitaler Antriebskopplung möglich.																																																																																																																																																													
493	493	Die VREF des Analogausgangs oder der Bittreiber sind mehrmals vergeben.																																																																																																																																																													
494	494	Wert in Sensor[N].BehaviourGx_XIST1 unzulässig.																																																																																																																																																													
495	495	Wert in Extrapolation.Settings.SystemDefinedExtrapolation unzulässig.																																																																																																																																																													
496	496	Wert in Extrapolation.Settings.ExtrapolatedVelocityMode unzulässig.																																																																																																																																																													
497	497	Wert in Extrapolation.VelocityFilter.T2 unzulässig.																																																																																																																																																													
498	498	Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.EnableLeadingValueOutput unzulässig.																																																																																																																																																													
499	499	Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.LocalLeadingValueDelayTime unzulässig.																																																																																																																																																													
500	500	Wert in CrossPlcSynchronousOperation.Interface.AddressOut unzulässig.																																																																																																																																																													
504	504	Wert in Sensor.ActualVelocityMode unzulässig.																																																																																																																																																													
505	505	Wert in Sensor.Parameter.ReferenceSpeed oder .ReferenceVelocity unzulässig.																																																																																																																																																													
506	506	Wert in Sensor.Backlash.<Variable> unzulässig.																																																																																																																																																													
507	507	Umkehrlosekompensation bei Geber an Lastseite unzulässig.																																																																																																																																																													
508	508	Wert in Sensor.Parameter.ActualVelocityMode oder Sensor.Interface.Address[In,Out].Rid unzulässig. Drehzahlstwert NIST mit Telegramm 83 lesen.																																																																																																																																																													
509	509	Lineargeber an rotatorischem Antriebssystem (Sensor.System) unzulässig.																																																																																																																																																													
580	580	Wert in Actor.MotorType unzulässig.																																																																																																																																																													
588	588	Wert in DynamicAxisModel.AdditionalPositionTimeConstant unzulässig.																																																																																																																																																													
590	590	Wert in Actor.LinearMotorDriveParameter.ReferenceForce unzulässig.																																																																																																																																																													
SYSTEM_Motion_102_2																																																																																																																																																															
Auswahl	Decimal	Id	4094																																																																																																																																																												
Kommentar																																																																																																																																																															
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_102_2																																																																																																																																																															
Bereich von	Bereich bis	Eintrag																																																																																																																																																													
1	1	Parameter P964 vom Gerät nicht unterstützt oder nicht lesbar.																																																																																																																																																													
2	2	Parameter inexistent, Wert unlesbar oder unzulässig.																																																																																																																																																													
3	3	Abbruch Adaption wegen Ressourcenmangel.																																																																																																																																																													
4	4	Antrieb nicht direkt auf I/O-Bereich verschaltet.																																																																																																																																																													
SYSTEM_Motion_102_3																																																																																																																																																															
Auswahl	Decimal	Id	4093																																																																																																																																																												
Kommentar																																																																																																																																																															

Totally Integrated Automation Portal				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_102_3				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		Maximaldrehzahl.
2		2		Maximalmoment (p1520).
3		3		Maximalmoment (p1521).
4		4		Auflösung Moment.
5		5		Nenndrehzahl.
6		6		Nennmoment.
7		7		Motortyp.
8		8		Nicht spezifiziert.
SYSTEM_Motion_103_2				
Auswahl	Decimal	Id	4092	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_103_2				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		Parameter P964 vom Gerät nicht unterstützt oder nicht lesbar.
2		2		Parameter inexistent, Wert unlesbar oder unzulässig.
3		3		Abbruch Adaption wegen Ressourcenmangel.
4		4		Geber nicht direkt auf I/O-Bereich verschaltet.
SYSTEM_Motion_103_3				
Auswahl	Decimal	Id	4091	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_103_3				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		Gebersystem
2		2		Geberauflösung
3		3		Geberfeinauflösung Gx_XIST1
4		4		Geberfeinauflösung Gx_XIST2
5		5		Geberumdrehungen
6		6		Nicht spezifiziert
7		7		Bezugswert NIST
SYSTEM_Motion_104_2				
Auswahl	Decimal	Id	4090	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_104_2				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		Neg. SW-Endschalter größer pos. SW-Endschalter.
SYSTEM_Motion_105_3				
Auswahl	Decimal	Id	4089	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_105_3				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		HW-Konfiguration.
2		2		TO benötigt kleineren Servo-Takt.
3		3		Fehler in der internen Kommunikation.
4		4		Fehler bei der Parametrierung des Telegramms für die Mo-mentendaten.
5		5		Adressüberlagerung bei der Antriebsverschaltung.
SYSTEM_Motion_106_3				
Auswahl	Decimal	Id	4088	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_106_3				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
2		2		System hat keine Kommunikation zum Antrieb.
3		3		Antrieb im Hochlauf nicht initialisiert.
SYSTEM_Motion_107_3				
Auswahl	Decimal	Id	4087	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_107_3				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
1		1		HW-Konfiguration.
2		2		TO benötigt kleineren Servo-Takt.
3		3		Fehler in der internen Kommunikation.
4		4		Adressüberlagerung bei der Geberverschaltung.
SYSTEM_Motion_108_3				
Auswahl	Decimal	Id	4086	
Kommentar				
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_108_3				
Bereich von		Bereich bis		Eintrag
2		2		System ohne Kommunikation zum Geber.
3		3		Geber im Hochlauf nicht initialisiert.
SYSTEM_Motion_109_2				
Auswahl	Decimal	Id	4085	
Kommentar				

Totally Integrated Automation Portal		
--------------------------------------	--	--

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_109\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Neg. HW-Endschalter.
2	2	Pos. HW-Endschalter.
3	3	Referenznocken Aktives Referenzieren.
4	4	Referenznocken Passives Referenzieren.
5	5	Enable-Bit der analogen Antriebsschnittstelle.
6	6	Driveready-Bit der analogen Antriebsschnittstelle.
7	7	Messtastereingang fehlerhaft.
8	8	Nockenausgang fehlerhaft.
9	9	Datenaustausch Antrieb.

SYSTEM\_Motion\_110\_2

Auswahl	Decimal	Id	4084
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_110\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Actor.DriveParameter.MaxSpeed wird begrenzt.
2	2	PositioningMonitoring.ToleranceTime wird begrenzt.
3	3	DynamicDefaults.EmergencyDeceleration wird begrenzt.
7	7	DriveParameter.ReferenceTorque zu klein.
8	8	Sensor[].Backlash.Size wird begrenzt.
9	9	Sensor[].Backlash.Velocity wird begrenzt.

SYSTEM\_Motion\_111\_2

Auswahl	Decimal	Id	4083
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_111\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Telegrammtyp unterschiedlich.
2	2	Momentenauflösung inkompatibel.
3	3	Applikationszyklus des Antriebs und Servotakt ungleich.
4	4	Applikationszyklus des Antriebs und Bearbeitungstakt des TOs ungleich.
5	5	Linearmotor konfiguriert.

SYSTEM\_Motion\_112\_2

Auswahl	Decimal	Id	4082
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_112\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Telegrammtyp unterschiedlich.
2	2	Geber ist kein Absolutwertgeber.
3	3	Applikationszyklus des Gebers und Servotakt ungleich.
4	4	Applikationszyklus des Gebers und Bearbeitungstakt des TOs ungleich.
5	5	Geber ist kein Inkrementalgeber.

SYSTEM\_Motion\_114\_2

Auswahl	Decimal	Id	4081
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_114\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Konfigurationsfehler.

SYSTEM\_Motion\_204\_2

Auswahl	Decimal	Id	4080
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_204\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Verbindung zum TIA Portal unterbrochen.

SYSTEM\_Motion\_305\_2

Auswahl	Decimal	Id	4079
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_305\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Beschleunigung
2	2	Verzögerung

SYSTEM\_Motion\_307\_2

Auswahl	Decimal	Id	4078
Kommentar			

Textlisten-Einträge von SYSTEM\_Motion\_307\_2

Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Negativer
2	2	Positiver

SYSTEM\_Motion\_308\_2

Auswahl	Decimal	Id	4077
Kommentar			



Totally Integrated Automation Portal		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_308_2		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Negativer
2	2	Positiver
SYSTEM_Motion_322_2		
Auswahl	Decimal	Id4076
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_322_2		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	TO nicht für Restart bereit.
2	2	Bedingung für TO-Restart nicht erfüllt.
SYSTEM_Motion_341_2		
Auswahl	Decimal	Id4075
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_341_2		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Anfahrgeschwindigkeit ist null.
2	2	Referenziergeschwindigkeit ist null.
SYSTEM_Motion_401_4		
Auswahl	Decimal	Id4074
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_401_4		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Adresse ungültig.
2	2	Input-Adresse ungültig.
3	3	Output-Adresse ungültig.
4	4	Fehler bei der Parametrierung des Adressbereichs.
5	5	Adressüberlagerung bei der Antriebsverschaltung.
6	6	Adressüberlagerung bei der Geberverschaltung.
SYSTEM_Motion_411_4		
Auswahl	Decimal	Id4073
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_411_4		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Störungsmeldung Geber.
2	2	Hardware-Fehler Geber.
3	3	Geber verschmutzt.
4	4	Lesefehler Geber-Absolutwert.
5	5	Nullmarkenüberwachung Geber.
6	6	Geber im Zustand Parken.
SYSTEM_Motion_412_2		
Auswahl	Decimal	Id4072
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_412_2		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Positiv.
2	2	Negativ.
3	3	Modulolänge.
SYSTEM_Motion_421_3		
Auswahl	Decimal	Id4071
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_421_3		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Störungsmeldung Antrieb.
2	2	Keine Antriebsführung gefordert.
3	3	Antrieb hat sich abgeschaltet.
4	4	Antriebsfreigabe nicht möglich.
SYSTEM_Motion_431_4		
Auswahl	Decimal	Id4070
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_431_4		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Antrieb ausgefallen.
2	2	Lebenszeichen Antrieb gestört.
3	3	Geber ausgefallen.
4	4	Lebenszeichen Geber gestört.
SYSTEM_Motion_502_2		
Auswahl	Decimal	Id4069
Kommentar		
Textlisten-Einträge von SYSTEM_Motion_502_2		
Bereich von	Bereich bis	Eintrag
1	1	Beschleunigung
2	2	Verzögerung





Totally Integrated Automation Portal					
--------------------------------------	--	--	--	--	--

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Lokale Module

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN]

PLC\_1

Allgemein\Projektinformation

Name	PLC_1	Autor	Donch	Kommentar	
Baugruppenträger	0	Steckplatz	1		

Allgemein\Kataloginformation

Kurzbezeichnung	CPU 1512C-1 PN	Beschreibung	CPU mit Display; Arbeitsspeicher 250kB Code und 1MB Daten; 48ns Bitoperationszeit; 4-stufiges Schutzkonzept, Technologiefunktionen: Motion Control, Regeln, Zählen&Messen; Tracing; Runtime Optionen; für alle PROFINET-Schnittstellen: Transportprotokoll TCP/IP, secure Open User Communication, S7-Kommunikation, S7-Routing, IP-Forwarding, Webserver, DNS-Client, OPC UA: Server DA, Client DA, Methoden, Companion Spezifikationen; PROFINET IO-Controller, unterstützt RT/IRT, Performance Upgrade PROFINET V2.3, 2 Ports, I-Device, MRP, MRPD, Taktsynchronität, Routing, Runtime Optionen; Firmware V2.9 mit DI32/DQ32, AI5/AQ2: Digital-eingabemodul DI16 x DC24V, Wurzelung 16; Digitalausgabemodul DQ16 x DC24V/0,5A, Wurzelung 16; Analogeingabemodul AI4 x U/I, AI 1xRTD, 16Bit, Wurzelung 5; Analogausgabemodul AQ2 x U/I, 16Bit, Wurzelung 2; 6 Kanäle für Zählen und Messen mit Inkrementalgebern 24V (bis zu 100kHz); 4 Kanäle für PTO, Pulsweitenmodulation, Frequenzausgabe (bis zu 100kHz)	Artikel-Nr.	6ES7 512-1CK01-0AB0
Firmware-Version	V2.9		False		

Allgemein\Identification & Maintenance

Anlagenkennzeichen		Ortskennzeichen		Einbaudatum	2025-08-05 14:19:46.041
Zusatzinformation					

Allgemein\Prüfsummen

Textlisten	Nicht verfügbar (Übersetzung notwendig)	Software	Nicht verfügbar (Übersetzung notwendig)		
------------	---	----------	---	--	--



PROFINET-Schnittstelle [X1]\Allgemein

Name	PROFINET-Schnittstelle_1	Autor	Donch	Kommentar	
------	--------------------------	-------	-------	-----------	--

PROFINET-Schnittstelle [X1]\Ethernet-Adressen\Schnittstelle vernetzt mit

Subnetz:	PN/IE_1				
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Ethernet-Adressen\Internet Protocol Version 4 (IPv4)					
IP-Konfiguration	IP-Adresse im Projekt einstellen	IP-Adresse:	192.168.0.1	Subnetzmaske:	255.255.255.0
Router verwenden	False				
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Ethernet-Adressen\PROFINET					
Anpassen des PROFINET-Gerätenamens direkt am Gerät erlauben	False	PROFINET-Geräte-name automatisch generieren	True	PROFINET-Geräte-name:	plc_1.profinet-schnittstelle_1
Konvertierter Name:	plcxb1.profinet-schnittstelllexb15ee1	Gerätenummer:	0		
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Uhrzeitsynchronisation\NTP-Verfahren					
Uhrzeitsynchronisation	Deaktiviert	NTP Server 1		NTP Server 2	
NTP Server 3		NTP Server 4		Aktualisierungsintervall	10s
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Betriebsart					
IO-Controller	True	IO-System	PROFINET IO-System (100)	Gerätenummer	0
IO-Device	False				
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Schnittstellen-Optionen					
Bei Kommunikationsfehlern Anwenderprogramm aufrufen	False	Gerätetausch ohne Wechselmedium ermöglichen	True	Überschreiben der Gerätenamen aller zugeordneten IO-Devices erlauben	False
Dateneinspeisung ins Netz begrenzen	True	IEC V2.2 LLDP Modus verwenden	False	Keep-Alive Verbindungsüberwachung:	30s
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Medienredundanz					
MRP-Domain	mrpdomain-1	Medienredundanzrolle:	Nicht Teilnehmer des Rings		
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Echtzeit-Einstellungen\IO-Kommunikation					
Sendetakt:	1.000ms				
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Echtzeit-Einstellungen\Synchronisation					
Sync-Domain:	Sync-Domain_1	Synchronisationsrolle:	Unsynchronisiert	RT-Klasse:	RT,IRT
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Echtzeit-Einstellungen\Echtzeit-Optionen					
Berechnete Bandbreite für zyklische IO-Daten:	0.007ms	Berechnete Bandbreite für zyklische IO-Daten:	0.704%		
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Allgemein					
Name	Port_1	Autor	Donch	Kommentar	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Portverschaltung\Lokaler Port:					
Lokaler Port:	PLC_1\PROFINET-Schnittstelle_1 [X1]\Port_1 [X1 P1 R]	Medium:	Kupfer	Kabelbezeichnung:	---

--	--	--	--	--	--

Totally Integrated Automation Portal						
						
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Portverschaltung\Partnerport:						
	Überwachung des Partnerports ist nicht möglich	Alternative Partner	False	Partnerport:	beliebiger Partner	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Port-Optionen\Aktivieren						
Diesen Port für Verwendung aktivieren	True					
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Port-Optionen\Verbindung						
Übertragungsrate/Duplex:	Automatisch	Überwachen	False	Autonegotiation aktivieren	True	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P1 R]\Port-Optionen\Boundaries						
Ende der Erfassung erreichbarer Teilnehmer	False	Ende der Topologieerkennung	False	Ende der Sync-Domain	False	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Allgemein						
Name	Port_2	Autor	Donch	Kommentar		
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Portverschaltung\Lokaler Port:						
Lokaler Port:	PLC_1\PROFINET-Schnittstelle_1 [X1]\Port_2 [X1 P2 R]	Medium:	Kupfer	Kabelbezeichnung:	---	
						
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Portverschaltung\Partnerport:						
	Überwachung des Partnerports ist nicht möglich	Alternative Partner	False	Partnerport:	beliebiger Partner	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Port-Optionen\Aktivieren						
Diesen Port für Verwendung aktivieren	True					
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Port-Optionen\Verbindung						
Übertragungsrate/Duplex:	Automatisch	Überwachen	False	Autonegotiation aktivieren	True	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Erweiterte Optionen\Port [X1 P2 R]\Port-Optionen\Boundaries						
Ende der Erfassung erreichbarer Teilnehmer	False	Ende der Topologieerkennung	False	Ende der Sync-Domain	False	
PROFINET-Schnittstelle [X1]\Zugriff auf den Webserver						
Hinweis	Der Webserver muss zusätzlich in den Eigenschaften der CPU aktiviert werden.	Zugriff auf den Webserver über die IP-Adresse dieser Schnittstelle aktivieren	False			
AI 5/AQ 2 [X10]\Allgemein						
Name	AI 5/AQ 2_1	Kommentar				
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit		Glättung	Keine			
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Drahtbruch	False	Kurzschluss nach M	False	Überlauf	False	
Unterlauf	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Ausgangsparameter						
Ausgabeart	Spannung	Ausgabebereich	+/- 10V	Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
Ersatzwert						
AI 5/AQ 2 [X10]\AI/AQ-Konfiguration\Wertstatus (Quality Information)						
Wertstatus	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Allgemein\Messen						
Störfrequenzunterdrückung	50Hz					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit		Glättung	Keine			
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme						
Obere Grenze 1		Untere Grenze 1		Obere Grenze 2		

Totally Integrated Automation Portal						
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49272	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne0	UpperLimitOne0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49288	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne0	LowerLimitOne0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49264	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo0	UpperLimitTwo0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo0	LowerLimitTwo0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit			Glättung	Keine		
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme						
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49273	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne1	UpperLimitOne1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49289	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne1	LowerLimitOne1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49265	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo1	UpperLimitTwo1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49281	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo1	LowerLimitTwo1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit			Glättung	Keine		
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme						
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49274	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne2	UpperLimitOne2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49290	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne2	LowerLimitOne2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					

Totally Integrated Automation Portal						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49266	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo2	UpperLimitTwo2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49282	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo2	LowerLimitTwo2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Messen						
Messart	Spannung	Messbereich	+/- 10V	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit			Glättung	Keine		
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme						
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49275	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne3	UpperLimitOne3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49291	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne3	LowerLimitOne3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49267	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo3	UpperLimitTwo3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49283	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo3	LowerLimitTwo3	Kanalnummer	3	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Diagnose						
Überlauf	False	Unterlauf	False	Drahtbruch	False	
Stromgrenze für Diagnose Drahtbruch						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Messen						
Messart	Widerstand	Messbereich	600Ohm	Temperaturkoeffizient		
Temperatureinheit			Glättung	Keine		
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme						
Obere Grenze 1			Untere Grenze 1			Obere Grenze 2
Untere Grenze 2						
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49276	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitOne4	UpperLimitOne4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit1Overrun	4					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 1	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49292	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitOne4	LowerLimitOne4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit1Underrun	3					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm obere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49268	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	UpperLimitTwo4	UpperLimitTwo4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit2Overrun	6					
AI 5/AQ 2 [X10]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\						
Prozessalarm untere Grenze 2	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49284	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	LowerLimitTwo4	LowerLimitTwo4	Kanalnummer	4	
HwEventTypeLimit2Underrun	5					



Totally Integrated Automation Portal						
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 0\Diagnose						
Drahtbruch	False	Kurzschluss nach M	False	Überlauf	False	
Unterlauf	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 0\Ausgang						
Ausgabeart	Spannung	Ausgabebereich	+/- 10V	Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
Ersatzwert						
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Manuell					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 1\Diagnose						
Drahtbruch	False	Kurzschluss nach M	False	Überlauf	False	
Unterlauf	False					
AI 5/AQ 2 [X10]\Ausgänge\Kanal 1\Ausgang						
Ausgabeart	Spannung	Ausgabebereich	+/- 10V	Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
Ersatzwert						
AI 5/AQ 2 [X10]\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	0	Endadresse	9	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
AI 5/AQ 2 [X10]\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	0	Endadresse	3	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
DI 16/DQ 16 [X11]\Allgemein						
Name	DI 16/DQ 16_1	Kommentar				
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\DI/DQ-Konfiguration\Wertstatus (Quality Information)						
Wertstatus	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49152	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke0	Steigende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke0	Fallende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49153	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke1	Steigende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49281	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke1	Fallende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					

Totally Integrated Automation Portal		
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49154Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke2Steigende Flanke2Kanalnummer2
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49282Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke2Fallende Flanke2Kanalnummer2
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49155Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke3Steigende Flanke3Kanalnummer3
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49283Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke3Fallende Flanke3Kanalnummer3
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49156Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke4Steigende Flanke4Kanalnummer4
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49284Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke4Fallende Flanke4Kanalnummer4
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49157Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke5Steigende Flanke5Kanalnummer5
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49285Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke5Fallende Flanke5Kanalnummer5
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	

Totally Integrated Automation Portal						
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49158	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke6	Steigende Flanke6	Kanalnummer	6	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49286	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke6	Fallende Flanke6	Kanalnummer	6	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49159	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke7	Steigende Flanke7	Kanalnummer	7	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49287	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke7	Fallende Flanke7	Kanalnummer	7	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49160	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke8	Steigende Flanke8	Kanalnummer	8	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49288	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke8	Fallende Flanke8	Kanalnummer	8	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49161	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke9	Steigende Flanke9	Kanalnummer	9	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49289	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke9	Fallende Flanke9	Kanalnummer	9	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49162	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke10	Steigende Flanke10	Kanalnummer	10	



Totally Integrated Automation Portal									
HwEventTypeRisingEdge		1							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixFallingEdgeEvent	49290		Ereignisname:	0	
Prozessalarm:		0		Fallende Flanke10	Fallende Flanke10		Kanalnummer	10	
HwEventTypeFallingEdge		2							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11									
Parametereinstellungen		Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+		False							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung		3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixRisingEdgeEvent	49163		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Steigende Flanke11	Steigende Flanke11		Kanalnummer	11	
HwEventTypeRisingEdge		1							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixFallingEdgeEvent	49291		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Fallende Flanke11	Fallende Flanke11		Kanalnummer	11	
HwEventTypeFallingEdge		2							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12									
Parametereinstellungen		Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+		False							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung		3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixRisingEdgeEvent	49164		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Steigende Flanke12	Steigende Flanke12		Kanalnummer	12	
HwEventTypeRisingEdge		1							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixFallingEdgeEvent	49292		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Fallende Flanke12	Fallende Flanke12		Kanalnummer	12	
HwEventTypeFallingEdge		2							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13									
Parametereinstellungen		Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+		False							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung		3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixRisingEdgeEvent	49165		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Steigende Flanke13	Steigende Flanke13		Kanalnummer	13	
HwEventTypeRisingEdge		1							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixFallingEdgeEvent	49293		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Fallende Flanke13	Fallende Flanke13		Kanalnummer	13	
HwEventTypeFallingEdge		2							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14									
Parametereinstellungen		Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+		False							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung		3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixRisingEdgeEvent	49166		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Steigende Flanke14	Steigende Flanke14		Kanalnummer	14	
HwEventTypeRisingEdge		1							
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren		0		RidPrefixFallingEdgeEvent	49294		Ereignisname		
Prozessalarm:		0		Fallende Flanke14	Fallende Flanke14		Kanalnummer	14	

Totally Integrated Automation Portal						
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49167	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke15	Steigende Flanke15	Kanalnummer	15	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X11]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49295	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke15	Fallende Flanke15	Kanalnummer	15	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 0\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 0\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 1\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 1\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 2\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 2\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 3						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 3\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 3\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 4						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 4\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 4\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 5						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 5\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 5\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 6						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 6\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 6\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 7						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					

Totally Integrated Automation Portal						
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 7\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 7\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 8						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 8\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 8\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 9						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 9\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 9\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 10						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 10\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 10\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 11						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 11\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 11\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 12						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 12\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 12\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 13						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 13\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 13\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 14						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 14\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 14\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 15						
Parametereinstellun- gen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 15\Diagnose						
Fehlende Versor- gungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X11]\Ausgänge\Kanal 15\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU- STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X11]\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	10.0	Endadresse	11.7	Organisationsbaus- tein	0	
Prozessabbild	0					
DI 16/DQ 16 [X11]\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	4.0	Endadresse	5.7	Organisationsbaus- tein	0	
Prozessabbild	0					
DI 16/DQ 16 [X12]\Allgemein						
Name	DI 16/DQ 16_2	Kommentar				

Totally Integrated Automation Portal						
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Eingänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Kanal-Vorlage\Ausgänge\Auf alle Kanäle anwenden, welche die Vorlage verwenden.\Ausgangsparameter						
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten					
DI 16/DQ 16 [X12]\DI/DQ-Konfiguration\Wertstatus (Quality Information)						
Wertstatus	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49152	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke0	Steigende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 0\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke0	Fallende Flanke0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49153	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke1	Steigende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 1\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49281	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke1	Fallende Flanke1	Kanalnummer	1	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49154	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke2	Steigende Flanke2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeRisingEdge	1					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 2\Prozessalarme\						
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49282	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke2	Fallende Flanke2	Kanalnummer	2	
HwEventTypeFallingEdge	2					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3						
Parametereinstellungen	Aus Vorlage					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Diagnose						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Eingangsparameter						
Eingangsverzögerung	3.2ms					
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\						
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49155	Ereignisname		
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke3	Steigende Flanke3	Kanalnummer	3	

Totally Integrated Automation Portal								
HwEventTypeRisingEdge	1							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 3\Prozessalarme\								
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49283	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke3	Fallende Flanke3	Kanalnummer	3			
HwEventTypeFallingEdge	2							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4								
Parametereinstellungen	Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Diagnose								
Fehlende Versorgungsspannung L+	False							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Eingangsparameter								
Eingangsverzögerung	3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\								
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49156	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke4	Steigende Flanke4	Kanalnummer	4			
HwEventTypeRisingEdge	1							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 4\Prozessalarme\								
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49284	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke4	Fallende Flanke4	Kanalnummer	4			
HwEventTypeFallingEdge	2							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5								
Parametereinstellungen	Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Diagnose								
Fehlende Versorgungsspannung L+	False							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Eingangsparameter								
Eingangsverzögerung	3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\								
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49157	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke5	Steigende Flanke5	Kanalnummer	5			
HwEventTypeRisingEdge	1							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 5\Prozessalarme\								
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49285	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke5	Fallende Flanke5	Kanalnummer	5			
HwEventTypeFallingEdge	2							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6								
Parametereinstellungen	Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Diagnose								
Fehlende Versorgungsspannung L+	False							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Eingangsparameter								
Eingangsverzögerung	3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\								
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49158	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke6	Steigende Flanke6	Kanalnummer	6			
HwEventTypeRisingEdge	1							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 6\Prozessalarme\								
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49286	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke6	Fallende Flanke6	Kanalnummer	6			
HwEventTypeFallingEdge	2							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7								
Parametereinstellungen	Aus Vorlage							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Diagnose								
Fehlende Versorgungsspannung L+	False							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Eingangsparameter								
Eingangsverzögerung	3.2ms							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\								
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49159	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke7	Steigende Flanke7	Kanalnummer	7			
HwEventTypeRisingEdge	1							
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 7\Prozessalarme\								
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49287	Ereignisname				
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke7	Fallende Flanke7	Kanalnummer	7			



Totally Integrated Automation Portal									
HwEventTypeFallingEdge	2								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8									
Parametereinstellungen	Aus Vorlage								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+	False								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung	3.2ms								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49160	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke8	Steigende Flanke8	Kanalnummer	8				
HwEventTypeRisingEdge	1								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 8\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49288	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke8	Fallende Flanke8	Kanalnummer	8				
HwEventTypeFallingEdge	2								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9									
Parametereinstellungen	Aus Vorlage								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+	False								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung	3.2ms								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49161	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke9	Steigende Flanke9	Kanalnummer	9				
HwEventTypeRisingEdge	1								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 9\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49289	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke9	Fallende Flanke9	Kanalnummer	9				
HwEventTypeFallingEdge	2								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10									
Parametereinstellungen	Aus Vorlage								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+	False								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung	3.2ms								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49162	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke10	Steigende Flanke10	Kanalnummer	10				
HwEventTypeRisingEdge	1								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 10\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49290	Ereignisname:	0				
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke10	Fallende Flanke10	Kanalnummer	10				
HwEventTypeFallingEdge	2								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11									
Parametereinstellungen	Aus Vorlage								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Diagnose									
Fehlende Versorgungsspannung L+	False								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Eingangsparameter									
Eingangsverzögerung	3.2ms								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\									
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent	49163	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke11	Steigende Flanke11	Kanalnummer	11				
HwEventTypeRisingEdge	1								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 11\Prozessalarme\									
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent	49291	Ereignisname					
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke11	Fallende Flanke11	Kanalnummer	11				
HwEventTypeFallingEdge	2								
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12									
Parametereinstellungen	Aus Vorlage								

Totally Integrated Automation Portal		
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49164Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke12Steigende Flanke12Kanalnummer12
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 12\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49292Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke12Fallende Flanke12Kanalnummer12
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49165Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke13Steigende Flanke13Kanalnummer13
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 13\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49293Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke13Fallende Flanke13Kanalnummer13
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49166Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke14Steigende Flanke14Kanalnummer14
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 14\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49294Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke14Fallende Flanke14Kanalnummer14
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Eingangsparameter		
Eingangsverzögerung	3.2ms	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\		
Erkennung der steigenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixRisingEdgeEvent49167Ereignisname
Prozessalarm:	0	Steigende Flanke15Steigende Flanke15Kanalnummer15
HwEventTypeRisingEdge	1	
DI 16/DQ 16 [X12]\Eingänge\Kanal 15\Prozessalarme\		
Erkennung der fallenden Flanke aktivieren	0	RidPrefixFallingEdgeEvent49295Ereignisname
Prozessalarm:	0	Fallende Flanke15Fallende Flanke15Kanalnummer15
HwEventTypeFallingEdge	2	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 0		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 0\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 0\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	

Totally Integrated Automation Portal		
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 1		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 1\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 1\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 2		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 2\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 2\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 3		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 3\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 3\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 4		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 4\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 4\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 5		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 5\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 5\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 6		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 6\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 6\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 7		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 7\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 7\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 8		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 8\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 8\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 9		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 9\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 9\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 10		
Parametereinstellungen	Aus Vorlage	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 10\Diagnose		
Fehlende Versorgungsspannung L+	False	
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 10\Ausgangsparameter		
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten	



Totally Integrated Automation Portal							
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 11							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 11\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 11\Ausgangsparameter							
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 12							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 12\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 12\Ausgangsparameter							
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 13							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 13\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 13\Ausgangsparameter							
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 14							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 14\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 14\Ausgangsparameter							
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 15							
Parametereinstellungen	Aus Vorlage						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 15\Diagnose							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						
DI 16/DQ 16 [X12]\Ausgänge\Kanal 15\Ausgangsparameter							
Verhalten bei CPU-STOP	Abschalten						
DI 16/DQ 16 [X12]\E/A-Adressen\Eingangsadressen							
Anfangsadresse	12.0		Endadresse	13.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0						
DI 16/DQ 16 [X12]\E/A-Adressen\Ausgangsadressen							
Anfangsadresse	6.0		Endadresse	7.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0						
Schnelle Zähler (HSC)\Kompatibilität CPU 1511C							
Frontstecker-Belegung wie CPU 1511C	False						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Allgemein\Freigabe							
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Allgemein\Projektinformation							
Name	HSC_1		Autor	Donch	Kommentar		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Betriebsmodus							
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP							
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben		Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Diagnosealarme							
Diagnosealarme freigeben	False						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Neuer Capture-Wert vorhanden	0		RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm	0		Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCapture	8						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0		RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname		
Prozessalarm	0		Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeSync	9						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Torstart	0		RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname		
Prozessalarm	0		Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStart	1						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Torstopp	0		RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname		

Totally Integrated Automation Portal						
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGate-Stop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirection-ChangedEvent	49312	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeDirectionChanged	10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeZeroCrossing	7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCompare0	5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCompare1	6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren						
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter						
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen						
Hysterese (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A)	X11, Klemme 1 (DI0 / %I10.0)	Richtungseingang (B)	X11, Klemme 2 (DI1 / %I10.1)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	14.0	Endadresse	29.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 1\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	8.0	Endadresse	19.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					

Totally Integrated Automation Portal						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Allgemein\Freigabe						
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Allgemein\Projektinformation						
Name	HSC_2		Autor	Donch		Kommentar
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Betriebsmodus						
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben		Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Diagnosealarme						
Diagnosealarme freigeben	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Neuer Capture-Wert vorhanden	0		RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0
HwEventTypeCapture	8					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0		RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0		RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstopp	0		RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0		RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0		RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0		RidPrefixDirectionChangedEvent	49312	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0
HwEventTypeDirectionChanged	10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Nulldurchgang	0		RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0
HwEventTypeZeroCrossing	7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0		RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0
HwEventTypeCompare0	5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0		RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname	
Prozessalarm	0		Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0
HwEventTypeCompare1	6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren						
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)		Richtung invertieren	False		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter						
Signalauswertung	Einfach		Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647		Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen		Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion		HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt

Totally Integrated Automation Portal						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen						
Hysterese (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A)	X11, Klemme 4 (DI3 / %I10.3)	Richtungseingang (B)	X11, Klemme 5 (DI4 / %I10.4)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	30.0	Endadresse	45.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 2\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	20.0	Endadresse	31.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Allgemein\Freigabe						
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Allgemein\Projektinformation						
Name	HSC_3	Autor	Donch	Kommentar		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Betriebsmodus						
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Diagnosealarme						
Diagnosealarme freigeben	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCapture	8					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirectionChangedEvent	49312	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeDirectionChanged	10					



Totally Integrated Automation Portal					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\					
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0
HwEventTypeZeroCrossing	7				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\					
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0
HwEventTypeCompare0	5				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\					
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0
HwEventTypeCompare1	6				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren					
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter					
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert					
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart					
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0					
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1					
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0					
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1					
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0
HSC DQ1	Keine				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Hysteresse\Hysteresebereich einstellen					
Hysteresse (in Inkrementen)	0				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren					
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\Hardwareein-/ausgänge					
Impulseingang (A)	X11, Klemme 7 (DI6 / %I10.6)	Richtungseingang (B)	X11, Klemme 8 (DI7 / %I10.7)	Rücksetzeingang (N)	Keine
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar
HSC DQ1	Keine				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\E/A-Adressen\Eingangsadressen					
Anfangsadresse	46.0	Endadresse	61.7	Organisationsbaustein	0
Prozessabbild	0				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 3\E/A-Adressen\Ausgangsadressen					
Anfangsadresse	32.0	Endadresse	43.7	Organisationsbaustein	0
Prozessabbild	0				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Allgemein\Freigabe					
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Allgemein\Projektinformation					
Name	HSC_4	Autor	Donch	Kommentar	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Betriebsmodus					
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP					
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Diagnosealarme					
Diagnosealarme freigeben	False				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\					
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname	
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0
HwEventTypeCapture	8				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\					
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname	

Totally Integrated Automation Portal						
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeUnderflow	4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirection-ChangedEvent	49312	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeDirectionChanged	10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeZeroCrossing	7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCompare0	5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCompare1	6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren						
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter						
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung HSC DQ0	In beide Richtungen Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung HSC DQ1	In beide Richtungen Keine	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Hysteresese\Hysteresebereich einstellen						
Hysteresese (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A) HSC DI0	X12, Klemme 1 (DI0 / %I12.0) Keine	Richtungseingang (B) HSC DI1	X12, Klemme 2 (DI1 / %I12.1) Keine	Rücksetzeingang (N) HSC DQ0	Keine Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	

Totally Integrated Automation Portal							
HSC DQ1		Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\E/A-Adressen\Eingangsadressen							
Anfangsadresse	62.0	Endadresse	77.7	Organisationsbaustein	0		
Prozessabbild	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 4\E/A-Adressen\Ausgangsadressen							
Anfangsadresse	44.0	Endadresse	55.7	Organisationsbaustein	0		
Prozessabbild	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Allgemein\Freigabe							
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Allgemein\Projektinformation							
Name	HSC_5	Autor	Donch	Kommentar			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Betriebsmodus							
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP							
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Diagnosealarme							
Diagnosealarme freigeben	False						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCapture	8						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeSync	9						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeGateStart	1						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\							
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeGateStop	2						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeOverflow	3						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeUnderflow	4						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirectionChangedEvent	49312	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeDirectionChanged	10						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeZeroCrossing	7						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare0	5						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare1	6						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren							
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)	Richtung invertieren	False				
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter							
Signalauswertung	Einfach	Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N		

Totally Integrated Automation Portal						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert						
Obere Zählgrenze	2147483647	Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart						
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen	Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1						
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion	HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1						
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze	Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen	Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Hysteresse\Hysteresebereich einstellen						
Hysteresse (in Inkrementen)	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren						
Messgröße	Frequenz	Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\Hardwareein-/ausgänge						
Impulseingang (A)	X12, Klemme 4 (DI3 / %I12.3)	Richtungseingang (B)	X12, Klemme 5 (DI4 / %I12.4)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine	HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	78.0	Endadresse	93.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 5\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	56.0	Endadresse	67.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Allgemein\Freigabe						
Diesen schnellen Zähler aktivieren	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Allgemein\Projektinformation						
Name	HSC_6	Autor	Donch	Kommentar		
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Betriebsmodus						
Auswahl des Betriebsmodus	Betrieb mit Technologieobjekt "Zählen und Messen"					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für DQ0	0	Ersatzwert für DQ1	0	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Diagnosealarme						
Diagnosealarme freigeben	False					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Neuer Capture-Wert vorhanden	0	RidPrefixCaptureEvent	49280	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Capture-Wert0	Capture-Wert0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeCapture	8					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Synchronisation des Zählers durch externes Signal	0	RidPrefixSyncEvent	49296	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Synchronisation0	Synchronisation0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeSync	9					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstart	0	RidPrefixGateStartEvent	49168	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstart0	Torstart0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStart	1					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch externe Ereignisse\						
Torstopp	0	RidPrefixGateStopEvent	49184	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Torstopp0	Torstopp0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeGateStop	2					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Überlauf (obere Zählgrenze überschritten)	0	RidPrefixOverflowEvent	49200	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Überlauf0	Überlauf0	Kanalnummer	0	
HwEventTypeOverflow	3					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\						
Unterlauf (untere Zählgrenze unterschritten)	0	RidPrefixUnderflowEvent	49216	Ereignisname		
Prozessalarm	0	Unterlauf0	Unterlauf0	Kanalnummer	0	



Totally Integrated Automation Portal							
HwEventTypeUnder-flow		4					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Richtungsumkehr	0	RidPrefixDirection-ChangedEvent	49312	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Richtungsumkehr0	Richtungsumkehr0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeDirectionChanged		10					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Nulldurchgang	0	RidPrefixZeroCrossingEvent	49264	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Nulldurchgang0	Nulldurchgang0	Kanalnummer	0		
HwEventTypeZeroCrossing		7					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ0 eingetreten	0	RidPrefixCompare0Event	49232	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ00	Vergleichsereignis DQ00	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare0		5					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Prozessalarme\Prozessalarm durch Zählwert/Positionswert\							
Vergleichsereignis für DQ1 eingetreten	0	RidPrefixCompare1Event	49248	Ereignisname			
Prozessalarm	0	Vergleichsereignis DQ10	Vergleichsereignis DQ10	Kanalnummer	0		
HwEventTypeCompare1		6					
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zähleingänge\Eingangssignale/Geberart spezifizieren							
Signalart	Impuls (A) und Richtung (B)		Richtung invertieren	False			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zähleingänge\Zusätzliche Parameter							
Signalauswertung	Einfach		Filterfrequenz	100 kHz	Verhalten bei Signal N	Keine Reaktion auf Signal N	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählgrenzen und Startwert							
Obere Zählgrenze	2147483647		Startwert	0	Untere Zählgrenze	-2147483648	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Zählerverhalten\Zählerverhalten an den Grenzen und bei Torstart							
Verhalten bei Überschreiten einer Zählgrenze	Zählen fortsetzen		Rücksetzen bei Überschreiten einer Zählgrenze	Auf andere Zählgrenze	Verhalten bei Torstart	Fortsetzen mit aktuellem Wert	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI0\Funktion des DI0							
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion		HSC DI0	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI0 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Eingänge\Verhalten DI1\Funktion des DI1							
Funktion des DI einstellen	Digitaleingang ohne Funktion		HSC DI1	Keine	Eingangsverzögerung	Kein Eingang für DI1 ausgewählt	
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ0\Funktion des DQ0							
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 0 und oberer Zählgrenze		Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen		Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ0	0	
HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Verhalten der Ausgänge\Verhalten DQ1\Funktion des DQ1							
Ausgang setzen	Zwischen Vergleichswert 1 und oberer Zählgrenze		Vergleichswert 0	0	Vergleichswert 1	10	
Zählrichtung	In beide Richtungen		Impulsdauer	500.0ms	Ersatzwert für DQ1	0	
HSC DQ1	Keine						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Hysterese\Hysteresebereich einstellen							
Hysterese (in Inkrementen)	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Kanal 0\Messwert\Messwert spezifizieren							
Messgröße	Frequenz		Aktualisierungszeit	10.000ms			
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\Hardwareein-/ausgänge							
Impulseingang (A)	X12, Klemme 7 (DI6 / %I12.6)		Richtungseingang (B)	X12, Klemme 8 (DI7 / %I12.7)	Rücksetzeingang (N)	Keine	
HSC DI0	Keine		HSC DI1	Keine	HSC DQ0	Nur über Rückmeldeschnittstelle verfügbar	
HSC DQ1	Keine						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\E/A-Adressen\Eingangsadressen							
Anfangsadresse	94.0		Endadresse	109.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0						
Schnelle Zähler (HSC)\HSC 6\E/A-Adressen\Ausgangsadressen							
Anfangsadresse	68.0		Endadresse	79.7	Organisationsbaustein	0	
Prozessabbild	0						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\Kompatibilität CPU 1511C							
Frontstecker-Belegung wie CPU 1511C	False						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Allgemein\Project information							
Name	Pulse_1		Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Allgemein\Betriebsart							
Betriebsart	Deaktiviert						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Verhalten bei CPU-STOP							
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben		Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Diagnosealarme							
Fehlende Versorgungsspannung L+	False						

Totally Integrated Automation Portal						
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 21 (DQ0 / %Q4.0): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	110.0	Endadresse	113.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	80.0	Endadresse	91.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Allgemein\Project information						
Name	Pulse_2	Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Allgemein\Betriebsart						
Betriebsart	Deaktiviert					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Diagnosealarme						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 23 (DQ2 / %Q4.2): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	114.0	Endadresse	117.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO2/PWM2\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	92.0	Endadresse	103.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Allgemein\Project information						
Name	Pulse_3	Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Allgemein\Betriebsart						
Betriebsart	Deaktiviert					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Diagnosealarme						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 25 (DQ4 / %Q4.4): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	118.0	Endadresse	121.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO3/PWM3\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	104.0	Endadresse	115.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Allgemein\Project information						
Name	Pulse_4	Kommentar				
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Allgemein\Betriebsart						
Betriebsart	Deaktiviert					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Verhalten bei CPU-STOP						
Verhalten bei CPU-STOP	Ersatzwert ausgeben	Ersatzwert für Impulsausgang (DQA)	0			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Diagnosealarme						
Fehlende Versorgungsspannung L+	False					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Hardwareein-/ausgänge						
Impulsausgang (DQA)	X11, Klemme 27 (DQ6 / %Q4.6): 10 kHz / 0.5 A oder 100 kHz / 0.1 A	High-Speed-Ausgang (0.1 A)	False			
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\Parameter						
Ausgabeformat	1/100					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\E/A-Adressen\Eingangsadressen						
Anfangsadresse	122.0	Endadresse	125.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Impulsgeneratoren (PTO/PWM)\PTO4/PWM4\E/A-Adressen\Ausgangsadressen						
Anfangsadresse	116.0	Endadresse	127.7	Organisationsbautein	0	
Prozessabbild	0					
Anlauf						
Anlauf nach NETZ-EIN	Warmstart - Betriebsart vor NETZ-AUS	Vergleich Sollausbau zu Istausbau	Anlauf der CPU auch bei Unterschieden	Parametrierungszeit	60000ms	
Zyklus						
Maximale Zykluszeit	150ms			Mindestzykluszeit für zyklische OBs aktivieren	True	

Totally Integrated Automation Portal						
--------------------------------------	--	--	--	--	--	--

Mindestzykluszeit	1ms				
Kommunikationslast					
Zyklusbelastung durch Kommunikation	50%				
System- und Taktmerker\Systemmerkerbits					
Verwendung des Systemmerkerbytes aktivieren	False	Adresse des Systemmerkerbytes (MBx)	1	Erster Zyklus	
Diagnosestatus geändert		Immer 1 (high)		Immer 0 (low)	
System- und Taktmerker\taktmerkerbits					
Verwendung des Taktmerkerbytes aktivieren	False	Adresse des Taktmerkerbytes (MBx)	0	Takt 10 Hz	
Takt 5 Hz		Takt 2.5 Hz		Takt 2 Hz	
Takt 1.25 Hz		Takt 1 Hz		Takt 0.625 Hz	
Takt 0.5 Hz					
SIMATIC Memory Card\Diagnose					
Lebensdauer der SIMATIC Memory Card	False	Schwellenwert	80%		
Systemdiagnose\Allgemein					
Systemdiagnose für dieses Gerät aktivieren	True	Netzwerkfehler nicht als Fehler sondern als Wartungsanforderung melden	False		
PLC-Meldungen\Allgemein					
Zentrale Meldungsverwaltung in der PLC	True				
Webserver\Allgemein					
Webserver auf dieser Baugruppe aktivieren	False	Zugriff nur über HTTPS zulassen	True		
Webserver\Automatische Aktualisierung					
Automatische Aktualisierung aktivieren	True	Aktualisierungsintervall	0s		
Webserver\Benutzerverwaltung					
Benutzername			Benutzerrechte		
Jeder					
Webserver\Anwenderdefinierte Webseiten					
Applikationsname	HTML-Quellpfad	Start-HTML-Seite	Dateien mit dynamischem Inhalt	Web-DB-Nummer	Fragment DB-Nummer
		index.htm	.htm;.html	333	334
Webserver\Übersicht der Schnittstellen					
Gerät		Schnittstelle		Zugriff auf den Webserver aktivieren	
PLC_1		PROFINET-Schnittstelle_1		False	
DNS-Konfiguration					
Es ist keine DNS-Server-Adresse konfiguriert					
Display\Allgemein\Display Standby-Betrieb					
Standby-Betrieb einschalten nach	30 Minuten				
Display\Allgemein\Energiesparbetrieb					
Energiesparbetrieb einschalten nach	15 Minuten				
Display\Allgemein\Sprache Display					
Standardsprache am Display	Englisch				
Display\Automatische Aktualisierung					
Zeit bis zur Aktualisierung	5 Sekunden				
Display\Passwort\Display-Schutz					
Schreibzugriff aktivieren	True	Display-Schutz aktivieren	False		
Display\Anwenderdefiniertes Logo					
Anwender-Logo aktiviert	False	Logo anpassen	False	Auflösung	128x120
Firmenlogo	---				
Oberflächen-Sprachen					
Projektsprache zuweisen			Oberflächen-Sprachen		
Deutsch (Deutschland)			Deutsch		
Deutsch (Deutschland)			Englisch		
Deutsch (Deutschland)			Französisch		
Deutsch (Deutschland)			Spanisch		
Deutsch (Deutschland)			Italienisch		
Deutsch (Deutschland)			Japanisch		
Deutsch (Deutschland)			Chinesisch (vereinfacht)		
Deutsch (Deutschland)			Koreanisch		
Deutsch (Deutschland)			Russisch		
Deutsch (Deutschland)			Türkisch		
Deutsch (Deutschland)			Portugiesisch (Brasilien)		
Uhrzeit\Ortszeit					
Zeitzone	(UTC) Dublin, Edinburgh, Lisbon, London				
Uhrzeit\Uhrzeitsynchronisation\NTP-Verfahren					
Uhrzeitsynchronisation	Deaktiviert	NTP Server 1		NTP Server 2	
NTP Server 3		NTP Server 4		Aktualisierungsintervall	10s

--	--	--



Totally Integrated Automation Portal												
Typ	Adr. von	Adr. bis	Modul	TPA	OB	Gerätename	Gerätenum-mer	Größe	Master-/IO-System	Baugrup-penträger	Steckplatz	
E	0	9	AI 5/AQ 2_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	10 Byte	-	0	1 8	
A	0	3	AI 5/AQ 2_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 8	
E	10	11	DI 16/DQ 16_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 9	
A	4	5	DI 16/DQ 16_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 9	
E	12	13	DI 16/DQ 16_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 10	
A	6	7	DI 16/DQ 16_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 10	
E	14	29	HSC_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 16	
A	8	19	HSC_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 16	
E	30	45	HSC_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 17	
A	20	31	HSC_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 17	
E	46	61	HSC_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 18	
A	32	43	HSC_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 18	
E	62	77	HSC_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 19	
A	44	55	HSC_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 19	
E	78	93	HSC_5	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 20	
A	56	67	HSC_5	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 20	
E	94	109	HSC_6	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 21	
A	68	79	HSC_6	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 21	
E	110	113	Pulse_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 32	
A	80	91	Pulse_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 32	
E	114	117	Pulse_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 33	
A	92	103	Pulse_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 33	
E	118	121	Pulse_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 34	
A	104	115	Pulse_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 34	
E	122	125	Pulse_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 35	
A	116	127	Pulse_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 35	
E	256	273	Antriebsrege-lung_Stand-ard_Tele-gramm_5	TPA OB Servo	MC-Ser-vo[OB91]	Antriebsger-ät_1 [S210 PN]	1	18 Byte	PROFINET IO-System [100]	0	CU X150	
A	256	273	Antriebsrege-lung_Stand-ard_Tele-gramm_5	TPA OB Servo	MC-Ser-vo[OB91]	Antriebsger-ät_1 [S210 PN]	1	18 Byte	PROFINET IO-System [100]	0	CU X150	
Runtime-Lizenzen\OPC UA\Runtime-Lizenzen												
Typ der benötigten Lizenz		Keine			Typ der erworbenen Lizenz		Keine Lizenz					
Runtime-Lizenzen\ProDiag\Überwachungen												
Anzahl verwendeter Überwachungen		0										
Runtime-Lizenzen\ProDiag\Runtime-Lizenzen												
Anzahl benötigter Lizenzen		Keine (<= 25 Überwachungen)			Verwendete ProDiag-Lizenzen		Keine Lizenz					
Runtime-Lizenzen\Energy Suite\Energieobjekte												
Anzahl verwendeter Energieobjekte		0										
Runtime-Lizenzen\Energy Suite\Runtime-Lizenzen												
Gesamtsumme lizenzierter Energieobjekte		0										
Runtime-Lizenzen\Energy Suite\Runtime-Lizenzen\Anzahl erworbener Lizenzen												
Lizenztyp '5 Energieobjekte'		Keine Lizenz			Lizenztyp '10 Energieobjekte'		Keine Lizenz					
Runtime-Lizenzen\MAC\Runtime-Lizenzen												
Typ der erworbenen Lizenz		Keine Lizenz										



Totally Integrated Automation Portal

PLC\_1 [CPU 1512C-1 PN] / Dezentrale Peripherie

PROFINET IO-System (100): PN/IE\_1

PROFINET IO-System

Allgemein

IO-Controller:

PLC\_1

Name:

PROFINET IO-System

Nummer:

100

Mehrfach einsetzbares IO-System

False

Namen als Erweiterung für PROFINET-Gerätenamen verwenden.

False

Hardware-Kennung

Hardware-Kennung

270

Adressübersicht\Adressübersicht\Adressübersicht

Eingänge

True

Ausgänge

True

Adresslücken

False

Steckplatz

True

Typ	Adr. von	Adr. bis	Modul	TPA	OB	Gerätename	Gerätenummer	Größe	Master-/IO-System	Baugruppenträger	Steckplatz
E	0	9	AI 5/AQ 2_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	10 Byte	-	0	1 8
A	0	3	AI 5/AQ 2_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 8
E	10	11	DI 16/DQ 16_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 9
A	4	5	DI 16/DQ 16_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 9
E	12	13	DI 16/DQ 16_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 10
A	6	7	DI 16/DQ 16_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	2 Byte	-	0	1 10
E	14	29	HSC_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 16
A	8	19	HSC_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 16
E	30	45	HSC_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 17
A	20	31	HSC_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 17
E	46	61	HSC_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 18
A	32	43	HSC_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 18
E	62	77	HSC_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 19
A	44	55	HSC_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 19
E	78	93	HSC_5	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 20
A	56	67	HSC_5	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 20
E	94	109	HSC_6	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	16 Byte	-	0	1 21
A	68	79	HSC_6	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 21
E	110	113	Pulse_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 32
A	80	91	Pulse_1	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 32
E	114	117	Pulse_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 33
A	92	103	Pulse_2	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 33
E	118	121	Pulse_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 34
A	104	115	Pulse_3	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 34
E	122	125	Pulse_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	4 Byte	-	0	1 35
A	116	127	Pulse_4	Automatische Aktualisierung	-	PLC_1 [CPU 1512C-1 PN]	-	12 Byte	-	0	1 35
E	256	273	Antriebsregelung_Standard_Telegramm_5	TPA OB Servo	MC-Servo[OB91]	Antriebsgerät_1 [S210 PN]	1	18 Byte	PROFINET IO-System [100]	0	CU X150
A	256	273	Antriebsregelung_Standard_Telegramm_5	TPA OB Servo	MC-Servo[OB91]	Antriebsgerät_1 [S210 PN]	1	18 Byte	PROFINET IO-System [100]	0	CU X150

Totally Integrated Automation Portal		
<div>PLC_1 [CPU 1512C-1 PN] / Dezentrale Peripherie / PROFINET IO-System (100): PN/IE_1</div> <div>Antriebsgerät_1 [S210 PN]</div> <div>Dieser Ordner ist leer.</div>		