

Art. # 60864814



Motor Parameter

Version 1.0

18. April 2002

Caution:

The parameter FBT is set by default to 0. This is suitable for a motor with resolver encoder. For a motor with HIPERFACE encoder the FBT 2 has to be selected.

Achtung:

Die Grund-Einstellung des Parameters FBT ist 0. Diese Einstellung ist für einen Motor mit Resolver geeignet. Für einen Motor mit HIPERFACE muss der Parameter auf 2 gesetzt werden.

JETTER AG reserves the right to make alterations to its products in the interest of technical progress. These alterations need not be documented in every single case.

This manual and the information contained herein has been compiled with the necessary care. JETTER AG makes no warranty of any kind with regard to this material, including, but not limited to, the implied warranties of merchantability and fitness for a particular purpose. JETTER AG shall not be liable for errors contained herein or for incidental or consequential damage in connection with the furnishing, performance, or use of this material.

The brand names and product names used in this hardware description are trade marks or registered trade marks of the respective title owner.



Motoren für: JM601-320 **Jetter**

AKTIENGESELLSCHAFT

			Motor						
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL2-0020-8	JL2-0020-20	JL2-0040-26	JL2-0060-31	JL3-0065-36	JL3-0130-77	JK4-0100-56
Motor Parameters			Motorparameter						
MICONT	I _{rms}	I _o	1,40	0,61	0,93	1,20	1,10	1,00	1,10
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	6,50	2,70	4,20	5,30	5,00	4,50	5,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	4,00	29,50	20,00	17,00	31,00	61,00	11,50
MVANGLB	Start Phi	Einsatz Phi	3000	2250	2250	2250	1500	1000	1500
MVANGLF	Limit Phi	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,14	0,33	0,43	0,51	0,60	1,28	0,93
MRS			7,50	55,00	26,50	19,70	30,30	35,50	5,70
Current Controller			Stromregler						
MLGQ	KP	KP	0,14	1,06	0,72	0,61	1,12	2,20	0,41
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	2,80	1,20	1,86	2,30	2,10	1,90	2,12
MLGC			1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
Speed Controller			Drehzahlregler						
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
GV	KP	KP	0,04	0,11	0,18	0,30	1,44	5,46	3,92
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	6	6	6	6
Feedback			Rückführung						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM601-560

			Motor		
ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JK5-0210-82
Motor Parameters			Motorparameter		
MICONT	I _{rms}	I _o	0,73	0,66	1,50
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	3,30	3,00	7,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n max)	12000	12000	9000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6
L	L	L	45	82,8	66
MVANGLB	Start Phi	Einsatz Phi	2250	1500	1500
MVANGLF	Limit Phi	Endwert Phi	20	20	20
MKT			0,82	0,98	1,36
MRS			52	79	21
Current Controller			Stromregler		
MLGQ	KP	KP	1,62	2,98	2,38
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	1,42	1,30	3,00
MLGC			1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70
MLGD			0,60	0,60	0,60
KC			0,50	0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler		
GV	KP	KP	0,48	2,35	19,58
GVTN	T _n	T _n	6	6	6
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60
Feedback			Rückführung		
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM603-320

			Motor											
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL2-0080-25	JL3-0065-36	JL2-0020-8	JL2-0020-20	JL2-0040-8	JL2-0040-26	JL2-0060-31	JL3-0130-26	JL3-0130-47	JL3-0130-77	JL3-0250-50	JK4-0100-32
			Motor Parameters											
			Motorparameter											
MICONT	I _{rms}	I _o	1,90	1,10	1,40	0,61	3,00	0,93	1,20	3,00	1,70	1,00	3,00	1,90
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	8,70	5,00	6,50	2,70	13,90	4,20	5,30	16,00	7,80	4,50	13,50	5,70
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n max)	9000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	8,4	31	4	29,5	1,8	20	17	6,5	22	61	11	25,7
MVANGLB	Start Phi	Einsatz Phi	2250	1500	3000	2250	3000	2250	2250	2250	1500	1000	1500	1500
MVANGLF	Limit Phi	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,42	0,60	0,14	0,33	0,14	0,43	0,51	0,43	0,78	1,28	0,83	0,53
MRS			9,3	30,3	7,5	55	2,48	26,5	19,7	4,1	13	35,5	5,1	5,1
			Current Controller											
			Stromregler											
MLGQ	KP	KP	0,60	2,23	0,29	2,12	0,13	1,44	1,22	0,47	1,58	4,39	0,79	1,85
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	3,60	2,20	2,80	1,20	6,00	1,80	2,40	5,40	3,40	1,90	5,60	3,70
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller											
			Drehzahlregler											
GV	KP	KP	0,15	0,72	0,02	0,05	0,03	0,09	0,15	8,00	1,66	2,73	3,10	1,12
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	6	6	6	6	10	6	6	6	6
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
			Feedback											
			Rückführung											
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM603-320

			Motor	
ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	JK4-0100-56	JK5-0210-47
Motor Parameters			Motorparameter	
MICONT	I _{rms}	I _o	1,10	2,70
MIPEAK	I _{max}	I _{max}	5,00	12,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n max)	12000	9000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6
L	L	L	11,5	21,5
MVANGLB	Start Phi	Einsatz Phi	1500	1500
MVANGLF	Limit Phi	Endwert Phi	20	20
MKT			0,93	0,79
MRS			13,2	6,5
Current Controller			Stromregler	
MLGQ	KP	KP	0,83	1,55
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	2,12	5,20
MLGC			1	1
MLGP			0,70	0,70
MLGD			0,60	0,60
KC			0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler	
GV	KP	KP	1,96	5,69
GVTN	T _n	T _n	6	10
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	1,00
Feedback			Rückführung	
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0

Motoren für: JM603-560



			Motor						
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JK6-0350-69	JK7-0650-86	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JL3-0250-83	JK5-0210-82	JK5-0430-91
Motor Parameters		Motorparameter							
MICONT	I _{rms}	I _o	3,10	3,80	0,73	0,66	1,81	1,50	2,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	14,10	21,00	3,30	3,00	8,20	7,00	13,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n max)	6000	6000	12000	12000	12000	9000	9000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	44,4	22	45	82,8	31,4	66	32
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	2250	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,14	1,43	0,82	0,98	1,38	1,36	1,50
MRS			8,3	4,15	52	79	14,8	21	7,1
Current Controller		Stromregelung							
MLGQ	KP	KP	3,20	1,58	3,24	5,96	2,26	4,75	2,30
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	6,00	6,00	1,42	1,32	3,28	3,00	5,60
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller		Drehzahlregler							
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	0,60	1,00
GV	KP	KP	24,32	123,40	0,24	1,18	5,15	9,79	15,20
GVTN	T _n	T _n	10	10	6	6	6	6	10
Feedback		Rückführung							
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM606-320

ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	Motor												
			JL2-0060-31	JL2-0080-25	JL2-0020-8	JL2-0020-20	JL2-0040-8	JL2-0040-26	JL2-0060-8	JL3-0065-36	JL3-0130-26	JL3-0130-47	JL3-0130-77	JL3-0250-25	JL3-0250-50
	Motor Parameters	Motorparameter													
MICONT	I _{rms}	I _o	1,20	1,90	1,40	0,61	3,00	0,93	4,30	1,10	3,00	1,70	1,00	6,00	3,00
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	5,30	8,70	6,50	2,70	13,90	4,20	19,70	5,00	16,00	7,80	4,50	28,00	13,50
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	17,00	8,40	4,00	29,50	1,80	20,00	1,30	31,00	6,50	22,00	61,00	3,20	11,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	2250	3000	2250	3000	2250	3000	1500	2250	1500	1000	2250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,51	0,42	0,14	0,33	0,14	0,43	0,14	0,60	0,43	0,78	1,28	0,41	0,83
MRS			19,70	9,30	7,50	55,00	2,48	26,50	1,55	30,30	4,10	13,00	35,50	1,38	5,10
	Current Controller	Stromregelung													
MLGQ	KP	KP	2,45	1,21	0,58	4,25	0,26	2,88	0,19	4,46	0,94	3,17	8,78	0,46	1,58
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	2,30	3,60	2,80	1,20	6,00	1,80	8,40	2,10	5,40	3,20	1,90	9,60	5,60
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
	Speed Controller	Drehzahlregler													
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
GV	KP	KP	0,07	0,07	0,01	0,03	0,01	0,05	0,02	0,36	0,40	0,83	1,37	0,77	1,55
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
	Feedback	Rückführung													
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM606-560



ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	Motor											
			JL5-1050-92	JK5-0210-82	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JL3-0250-83	JL4-0530-80	JL4-0750-96	JK5-0430-91	JK6-0350-69	JK6-0700-77	JK7-0650-86	JK7-1200-97
	Motor Parameters	Motorparameter												
MICONT	I _{rms}	I _o	6,90	1,50	0,73	0,66	1,81	4,00	4,70	2,80	3,10	5,50	3,80	6,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	32,00	7,00	3,30	3,00	8,20	18,00	22,00	13,00	14,10	25,30	21,00	34,50
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	10000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	18,75	66,00	45,00	82,80	31,40	20,70	17,00	32,00	44,40	23,30	22,00	11,50
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,52	1,36	0,82	0,98	1,38	1,32	1,59	1,50	1,14	1,27	1,43	1,60
MRS			2,05	21,00	52,00	79,00	14,80	4,10	2,90	7,10	8,30	3,30	4,15	1,65
	Current Controller	Stromregelung												
MLGQ	KP	KP	2,70	9,50	6,48	11,92	4,52	2,98	2,45	4,61	6,39	3,36	3,17	1,66
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	12,00	3,00	1,42	1,30	3,28	7,18	8,60	5,60	6,00	10,40	7,60	12,00
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
	Speed Controller	Drehzahlregler												
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	0,60	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	16,42	4,90	0,12	0,59	2,58	4,93	9,12	7,60	12,16	19,13	61,70	113,28
GVTN	T _n	T _n	10	6	6	6	6	10	10	10	10	10	10	10
	Feedback	Rückführung												
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM610-320

			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL2-0060-31	JL2-0080-25	JL2-0020-8	JL2-0020-20	JL2-0040-8	JL2-0040-26	JL2-0060-8	JL3-0065-36	JL3-0130-26	JL3-0130-47	JL3-0130-77	JL3-0250-25	JL3-0250-50
	Motor Parameters	Motorparameter													
MICONT	I _{rms}	I _o	1,20	1,90	1,40	0,61	3,00	0,93	4,30	1,10	3,00	1,70	1,00	6,00	3,00
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	5,30	8,70	6,50	2,70	13,90	4,20	19,70	5,00	16,00	7,80	4,50	28,00	13,50
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	17,00	8,40	4,00	29,50	1,80	20,00	1,30	31,00	6,50	22,00	61,00	3,20	11,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	2250	3000	2250	3000	2250	3000	1500	2250	1500	1000	2250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,51	0,42	0,14	0,33	0,14	0,43	0,14	0,60	0,43	0,78	1,28	0,41	0,83
MRS			19,70	9,30	7,50	55,00	2,48	26,50	1,55	30,30	4,10	13,00	35,50	1,38	5,10
	Current Controller	Stromregelung													
MLGQ	KP	KP	4,08	2,02	0,96	7,08	0,43	4,80	0,31	7,44	1,56	5,28	14,64	0,77	2,64
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	2,30	3,60	2,80	1,20	6,00	1,80	8,40	2,10	5,40	3,20	1,90	9,60	5,60
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
	Speed Controller	Drehzahlregler													
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
GV	KP	KP	0,04	0,04	0,01	0,02	0,01	0,03	0,01	0,22	0,24	0,50	0,82	0,46	0,93
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
	Feedback	Rückführung													
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM610-320

			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL3-0300-26	JL3-0300-46	JL4-530-48	JL4-0530-51	JL4-0750-44	JL4-0750-53	JL5-1050-53	JK4-0100-32	JK4-0100-56	JK5-0210-47	JK5-0430-52	JK6-0350-40	JK6-0700-43
			Motor Parameters						Motorparameter						
MICONT	Irms	Io	6,80	4,10	6,60	6,30	10,40	8,60	12,00	1,90	1,10	2,70	5,00	5,30	9,80
MIPEAK	Iomax	Iomax	31,00	18,20	26,80	27,50	46,00	38,00	59,00	5,70	5,00	12,00	22,50	24,30	45,30
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	12000	12000	12000	12000	12000	10000	12000	12000	9000	9000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	2,30	8,40	7,80	9,30	3,60	5,90	6,34	25,70	11,50	21,50	10,00	15,20	7,30
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,44	0,76	0,90	0,84	0,72	0,87	0,88	0,53	0,93	0,79	0,87	0,66	0,71
MRS			1,05	3,70	1,61	1,65	0,63	0,99	0,72	13,20	5,70	6,50	2,16	2,80	1,03
			Current Controller						Stromregelung						
MLGQ	KP	KP	0,55	2,02	1,87	2,23	0,86	1,42	1,52	6,17	2,76	5,16	2,40	3,65	1,75
KTN	Tn	Tn	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	Ipeak	Ipeak	10,20	6,80	11,00	11,40	19,00	15,20	20,00	3,70	2,12	5,20	9,60	10,50	18,60
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller						Drehzahlregler						
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	0,60	1,03	2,02	1,88	2,48	2,99	5,70	0,33	0,59	1,71	2,64	4,22	6,42
GVTN	Tn	Tn	10	10	10	10	10	10	10	6	6	6	10	10	10
			Feedback						Rückführung						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM610-320

			Motor	
ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	JK7-0650-46	JK7-1200-57
Motor Parameters			Motorparameter	
MICONT	I _{rms}	I _o	8,50	12,70
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	38,50	59,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6
L	L	L	4,20	3,90
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1250
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20
MKT			0,76	0,94
MRS			1,31	0,54
Current Controller			Stromregelung	
MLGQ	KP	KP	1,01	0,94
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	15,20	20,00
MLGD			0,60	0,60
MLGC			1	1
MLGP			0,70	0,70
KC			0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler	
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00
GV	KP	KP	19,67	39,93
GVTN	T _n	T _n	10	10
Feedback			Rückführung	
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM610-560

			Motor													
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL5-1050-92	JL5-1350-92	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JL3-0250-83	JL4-0530-80	JL4-0750-96	JL5-1700-91	JL6-1900-84	JL6-2200-88	JK5-0210-82	JK5-0430-91	JK6-0350-69	JK6-0700-77
			Motor Parameters							Motorparameter						
MICONT	I _{rms}	I _o	6,90	8,90	0,73	0,66	1,81	4,00	4,70	11,30	13,70	15,10	1,50	2,80	3,10	5,50
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	32,00	40,00	3,30	3,00	8,20	18,00	22,00	52,00	63,00	69,50	7,00	13,00	14,10	25,30
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	10000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	6000	6000	9000	9000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	18,75	16,50	45,00	82,80	31,40	20,70	17,00	11,00	10,00	8,50	66,00	32,00	44,40	23,30
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,52	1,52	0,82	0,98	1,38	1,32	1,59	1,51	1,39	1,46	1,36	1,50	1,14	1,27
MRS			2,05	1,71	52,00	79,00	14,80	4,10	2,90	1,11	0,88	0,72	21,00	7,10	8,30	3,30
			Current Controller							Stromregelung						
MLGQ	KP	KP	4,50	3,96	10,80	19,87	7,54	4,97	4,08	2,64	2,40	2,04	15,84	7,68	10,66	5,59
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	12,00	15,20	1,42	1,30	3,28	7,18	8,60	19,80	20,00	20,00	3,00	5,60	6,00	10,40
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller							Drehzahlregler						
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	0,60	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	9,85	11,07	0,07	0,35	1,55	2,96	5,47	13,65	24,46	29,32	2,94	4,56	7,30	11,48
GVTN	T _n	T _n	10	10	6	6	6	10	10	10	10	10	6	10	10	10
			Feedback							Rückführung						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM610-560

			Motor		
ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	JK7-0650-86	JK7-1200-97	JK7-1950-100
Motor Parameters			Motorparameter		
MICONT	I _{rms}	I _o	3,80	6,80	11,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	21,00	34,50	55,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6
L	L	L	22,00	11,50	7,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20
MKT			1,43	1,60	1,65
MRS			4,15	1,65	0,90
Current Controller			Stromregelung		
MLGQ	KP	KP	5,28	2,76	1,68
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	7,60	13,60	20,00
MLGD			0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler		
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	37,02	67,97	91,29
GVTN	T _n	T _n	10	10	10
Feedback			Rückführung		
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0

Motoren für: JM620-320



ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	Motor								
			JK4-0100-32	JK4-0100-56	JK5-0210-47	JK5-0430-52	JK6-0350-40	JK6-0700-43	JK7-0650-46	JK7-1200-57	JK7-1200-97
	Motor Parameters	Motorparameter									
MICONT	I _{rms}	I _o	1,90	1,10	2,70	5,00	5,30	9,80	8,50	12,70	21,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	5,70	5,00	12,00	22,50	24,30	45,30	38,50	59,00	100,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	12000	9000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	25,70	11,50	21,50	10,00	15,20	7,30	4,20	3,90	1,40
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,53	0,93	0,79	0,87	0,66	0,71	0,76	0,94	0,89
MRS			13,20	5,70	6,50	2,16	2,80	1,03	1,31	0,54	0,25
	Current Controller	Stromregelung									
MLGQ	KP	KP	12,34	5,52	10,32	4,80	7,30	3,50	2,02	1,87	0,67
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	3,70	2,12	5,20	9,60	10,50	18,60	15,20	23,20	36,40
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
	Speed Controller	Drehzahlregler									
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	0,17	0,29	0,85	1,32	2,11	3,21	9,84	19,97	24,62
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	10	10	10	10	10	10
	Feedback	Rückführung									
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM620-560

			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL5-1050-92	JL5-1350-92	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JL3-0250-83	JL4-0530-80	JL4-0750-96	JL5-1700-91	JL6-1900-84	JL6-2200-88	JL6-2900-72	JL7-3200-90	JL7-4000-103
Motor Parameters			Motorparameter												
MICONT	I _{rms}	I _o	6,90	8,90	0,73	0,66	1,81	4,00	4,70	11,30	13,70	15,10	24,40	21,40	23,40
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	32,00	40,00	3,30	3,00	8,20	18,00	22,00	52,00	63,00	69,50	172,00	168,00	94,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	10000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	18,75	16,50	45,00	82,80	31,40	20,70	17,00	11,00	10,00	8,50	3,40	3,10	2,90
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	2000	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,52	1,52	0,82	0,98	1,38	1,32	1,59	1,51	1,39	1,46	1,19	1,50	1,71
MRS			2,05	1,71	52,00	79,00	14,80	4,10	2,90	1,11	0,88	0,72	0,23	0,31	0,30
Current Controller			Stromregelung												
MLGQ	KP	KP	9,00	7,92	21,60	39,74	15,07	9,94	8,16	5,28	4,80	4,08	1,63	1,49	1,39
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	12,00	15,20	1,42	1,30	3,28	7,18	8,60	19,80	22,00	23,00	32,00	33,80	34,00
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler												
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	4,92	5,53	0,04	0,18	0,77	1,48	2,73	6,83	12,23	14,66	18,18	68,46	95,35
GVTN	T _n	T _n	10	10	6	6	6	10	10	10	10	10	10	10	10
Feedback			Rückführung												
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM620-560



			Motor						
ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	JK5-0210-82	JK5-0430-91	JK6-0350-69	JK6-0700-77	JK7-0650-86	JK7-1200-97	JK7-1950-100
			Motor Parameters						
MICONT	I _{rms}	I _o	1,50	2,80	3,10	5,50	3,80	6,80	11,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	7,00	13,00	14,10	25,30	21,00	34,50	55,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	9000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	66,00	32,00	44,40	23,30	22,00	11,50	7,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,36	1,50	1,14	1,27	1,43	1,60	1,65
MRS			21,00	7,10	8,30	3,30	4,15	1,65	0,90
			Current Controller						
MLGQ	KP	KP	31,68	15,36	21,31	11,18	10,56	5,52	3,36
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	3,00	5,60	6,00	10,40	7,60	13,60	20,00
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller						
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	1,47	2,28	3,65	5,74	18,51	33,98	45,65
GVTN	T _n	T _n	6	10	10	10	10	10	10
			Feedback						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM640-320



			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL2-0060-31	JL2-0080-25	JL2-0020-8	JL2-0020-20	JL2-0040-8	JL2-0040-26	JL2-0060-8	JL3-0065-36	JL3-0130-26	JL3-0130-47	JL3-0130-77	JL3-0250-25	JL3-0250-50
Motor Parameters		Motorparameter													
MICONT	I _{rms}	I _o	1,20	1,90	1,40	0,61	3,00	0,93	4,30	1,10	3,00	1,70	1,00	6,00	3,00
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	5,30	8,70	6,50	2,70	13,90	4,20	19,70	5,00	16,00	7,80	4,50	28,00	13,50
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	17,00	8,40	4,00	29,50	1,80	20,00	1,30	31,00	6,50	22,00	61,00	3,20	11,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	2250	3000	2250	3000	2250	3000	1500	2250	1500	1000	2250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,51	0,42	0,14	0,33	0,14	0,43	0,14	0,60	0,43	0,78	1,28	0,41	0,83
MRS			19,70	9,30	7,50	55,00	2,48	26,50	1,55	30,30	4,10	13,00	35,50	1,38	5,10
Current Controller		Stromregelung													
MLGQ	KP	KP	16,32	8,06	3,84	28,32	1,73	19,20	1,25	29,76	6,24	21,12	58,56	3,07	10,56
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	2,30	3,60	2,80	1,20	6,00	1,80	8,40	2,10	3,40	3,20	1,90	9,60	5,60
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller		Drehzahlregler													
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
GV	KP	KP	0,01	0,01	0,00	0,00	0,00	0,01	0,00	0,05	0,06	0,12	0,20	0,11	0,23
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Feedback		Rückführung													
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM640-320

			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL3-0300-26	JL3-0300-46	JL4-530-48	JL4-0530-51	JL4-0750-44	JL4-0750-53	JL5-1050-44	JL5-1050-53	JL5-1350-45	JL5-1350-53	JL5-1700-49	JL6-1900-49	JL6-2200-51
			Motor Parameters						Motorparameter						
MICONT	I _{rms}	I _o	6,80	4,10	6,60	6,30	10,40	8,60	14,40	12,00	18,50	15,40	21,00	23,40	26,10
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	31,00	18,20	26,80	27,50	46,00	38,00	71,00	59,00	83,00	70,00	96,00	112,00	120,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	10000	9000	9000	9000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	2,30	8,40	7,80	9,30	3,60	5,90	4,50	6,34	3,70	5,50	2,74	3,40	2,80
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	3000	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,44	0,76	0,90	0,84	0,72	0,87	0,73	0,88	0,74	0,88	0,81	0,76	0,84
MRS			1,05	3,70	1,61	1,65	0,63	0,99	0,52	0,72	0,38	0,57	0,28	0,31	0,24
			Current Controller						Stromregelung						
MLGQ	KP	KP	2,21	8,06	7,49	8,93	3,46	5,66	4,32	6,09	3,55	5,28	2,63	3,26	2,69
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	10,20	6,80	11,00	11,40	19,00	15,20	26,00	20,00	27,00	27,00	36,80	40,00	41,40
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller						Drehzahlregler						
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	0,15	0,26	0,50	0,47	0,62	0,75	1,18	1,43	0,13	0,16	1,83	3,34	4,22
GVTN	T _n	T _n	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
			Feedback						Rückführung						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM640-320

			Motor											
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL6-2900-47	JL7-3200-51	JL7-4000-51	JK4-0100-32	JK4-0100-56	JK5-0210-47	JK5-0430-52	JK6-0350-40	JK6-0700-43	JK7-0650-46	JK7-1200-57	JK7-1200-97
			Motor Parameters						Motorparameter					
MICONT	I _{rms}	I _o	37,30	37,60	47,40	1,90	1,10	2,70	5,00	5,30	9,80	8,50	12,70	21,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	172,00	168,00	185,00	5,70	5,00	12,00	22,50	24,30	45,30	38,50	59,00	100,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	6000	6000	4500	12000	12000	9000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	1,30	1,00	0,70	25,70	11,50	21,50	10,00	15,20	7,30	4,20	3,90	1,40
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,78	0,85	0,84	0,53	0,93	0,79	0,87	0,66	0,71	0,76	0,94	0,89
MRS			0,13	0,11	0,07	13,20	5,70	6,50	2,16	2,80	1,03	1,31	0,54	0,25
			Current Controller						Stromregelung					
MLGQ	KP	KP	1,25	0,96	0,67	24,67	11,04	20,64	9,60	14,59	7,01	4,03	3,74	1,34
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	62,40	59,00	69,00	3,70	2,12	5,20	9,60	10,50	18,60	15,20	23,20	36,40
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller						Drehzahlregler					
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	5,96	19,40	23,42	0,08	0,15	0,43	0,66	1,06	1,60	4,92	9,98	12,31
GVTN	T _n	T _n	10	10	10	6	6	6	10	10	10	10	10	10
			Feedback						Rückführung					
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM640-560



			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL5-1050-92	JL5-1350-92	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JL3-0250-83	JL4-0530-80	JL4-0750-96	JL5-1700-91	JL6-1900-84	JL6-2200-88	JL6-2900-72	JL7-3200-90	JL7-4000-103
Motor Parameters		Motorparameter													
MICONT	I _{rms}	I _o	6,90	8,90	0,73	0,66	1,81	4,00	4,70	11,30	13,70	15,10	24,40	21,40	23,40
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	32,00	40,00	3,30	3,00	8,20	18,00	22,00	52,00	63,00	69,50	172,00	168,00	94,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	10000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	18,75	16,50	45,00	82,80	31,40	20,70	17,00	11,00	10,00	8,50	3,40	3,10	2,90
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	2000	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,52	1,52	0,82	0,98	1,38	1,32	1,59	1,51	1,39	1,46	1,19	1,50	1,71
MRS			2,05	1,71	52,00	79,00	14,80	4,10	2,90	1,11	0,88	0,72	0,23	0,31	0,30
Current Controller		Stromregelung													
MLGQ	KP	KP	18,00	15,84	43,20	79,49	30,14	19,87	16,32	10,56	9,60	8,16	3,26	2,98	2,78
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	12,00	15,20	1,42	1,30	3,28	7,18	8,60	19,80	22,00	23,00	32,00	33,80	34,00
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller		Drehzahlregler													
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	2,46	2,77	0,02	0,09	0,39	0,74	1,37	3,41	6,12	7,33	9,09	34,23	47,67
GVTN	T _n	T _n	10	10	6	6	6	10	10	10	10	10	10	10	10
Feedback		Rückführung													
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM640-560



			Motor						
ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	JK5-0210-82	JK5-0430-91	JK6-0350-69	JK6-0700-77	JK7-0650-86	JK7-1200-97	JK7-1950-100
Motor Parameters			Motorparameter						
MICONT	I _{rms}	I _o	1,50	2,80	3,10	5,50	3,80	6,80	11,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	7,00	13,00	14,10	25,30	21,00	34,50	55,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	9000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	66,00	32,00	44,40	23,30	22,00	11,50	7,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,36	1,50	1,14	1,27	1,43	1,60	1,65
MRS			21,00	7,10	8,30	3,30	4,15	1,65	0,90
Current Controller			Stromregelung						
MLGQ	KP	KP	63,36	30,72	42,62	22,37	21,12	11,04	6,72
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	3,00	5,60	6,00	10,40	7,60	13,60	20,00
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler						
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	0,73	1,14	1,82	2,87	9,25	16,99	22,82
GVTN	T _n	T _n	6	10	10	10	10	10	10
Feedback			Rückführung						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM670-320



			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL2-0060-31	JL2-0080-25	JL2-0020-8	JL2-0020-20	JL2-0040-8	JL2-0040-26	JL2-0060-8	JL3-0065-36	JL3-0130-26	JL3-0130-47	JL3-0130-77	JL3-0250-25	JL3-0250-50
Motor Parameters		Motorparameter													
MICONT	I _{rms}	I _o	1,20	1,90	1,40	0,61	3,00	0,93	4,30	1,10	3,00	1,70	1,00	6,00	3,00
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	5,30	8,70	6,50	2,70	13,90	4,20	19,70	5,00	16,00	7,80	4,50	28,00	13,50
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000	12000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	17,00	8,40	4,00	29,50	1,80	20,00	1,30	31,00	6,50	22,00	61,00	3,20	11,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	2250	3000	2250	3000	2250	3000	1500	2250	1500	1000	2250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,51	0,42	0,14	0,33	0,14	0,43	0,14	0,60	0,43	0,78	1,28	0,41	0,83
MRS			19,70	9,30	7,50	55,00	2,48	26,50	1,55	30,30	4,10	13,00	35,50	1,38	5,10
Current Controller		Stromregelung													
MLGQ	KP	KP	28,56	14,11	6,72	49,56	3,02	33,60	2,18	52,08	10,92	36,96	102,48	5,38	18,48
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	2,30	3,40	2,80	1,20	6,00	1,80	8,40	2,10	5,40	3,20	1,90	9,60	5,60
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller		Drehzahlregler													
GVT2	PID-T2	PID-T2	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
GV	KP	KP	0,01	0,01	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,03	0,03	0,07	0,12	0,07	0,13
GVTN	T _n	T _n	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Feedback		Rückführung													
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM670-320

			Motor												
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL3-0300-26	JL3-0300-46	JL4-530-48	JL4-0530-51	JL4-0750-44	JL4-0750-53	JL5-1050-44	JL5-1050-53	JL5-1350-45	JL5-1350-53	JL5-1700-49	JL6-1900-49	JL6-2200-51
			Motor Parameters						Motorparameter						
MICONT	I _{rms}	I _o	6,80	4,10	6,60	6,30	10,40	8,60	14,40	12,00	18,50	15,40	21,00	23,40	26,10
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	31,00	18,20	26,80	27,50	46,00	38,00	71,00	59,00	83,00	70,00	96,00	112,00	120,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	12000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	10000	9000	9000	9000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	2,30	8,40	7,80	9,30	3,60	5,90	4,50	6,34	3,70	5,50	2,74	3,40	2,80
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	3000	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,44	0,76	0,90	0,84	0,72	0,87	0,73	0,88	0,74	0,88	0,81	0,76	0,84
MRS			1,05	3,70	1,61	1,65	0,63	0,99	0,52	0,72	0,38	0,57	0,28	0,31	0,24
			Current Controller						Stromregelung						
MLGQ	KP	KP	3,86	14,11	13,10	15,62	6,05	9,91	7,56	10,65	6,22	9,24	4,60	5,71	4,70
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	10,20	6,80	11,00	11,40	19,00	15,20	26,00	20,00	27,00	27,00	36,80	40,00	41,40
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
			Speed Controller						Drehzahlregler						
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	0,09	0,15	0,29	0,27	0,35	0,43	0,68	0,81	0,08	0,09	1,05	1,91	2,41
GVTN	T _n	T _n	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
			Feedback						Rückführung						
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Jetter
AKTIENGESELLSCHAFT

Motoren für: JM670-320

ASCII	DRIVE (EN)	DRIVE (DE)	Motor											
			JL6-2900-47	JL7-3200-51	JL7-4000-51	JK4-0100-32	JK4-0100-56	JK5-0210-47	JK5-0430-52	JK6-0350-40	JK6-0700-43	JK7-0650-46	JK7-1200-57	JK7-1200-97
	Motor Parameters	Motorparameter												
MICONT	I _{rms}	I _o	37,30	37,60	47,40	1,90	1,10	2,70	5,00	5,30	9,80	8,50	12,70	21,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	172,00	168,00	185,00	5,70	5,00	12,00	22,50	24,30	45,30	38,50	59,00	100,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	6000	6000	4500	12000	12000	9000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	1,30	1,00	0,70	25,70	11,50	21,50	10,00	15,20	7,30	4,20	3,90	1,40
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1250	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			0,78	0,85	0,84	0,53	0,93	0,79	0,87	0,66	0,71	0,76	0,94	0,89
MRS			0,13	0,11	0,07	13,20	5,70	6,50	2,16	2,80	1,03	1,31	0,54	0,25
	Current Controller	Stromregelung												
MLGQ	KP	KP	2,18	1,68	1,18	43,18	19,32	36,12	16,80	25,54	12,26	7,06	6,55	2,35
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	62,40	59,00	69,00	3,70	2,12	5,20	9,60	10,50	18,60	15,20	23,20	36,40
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
	Speed Controller	Drehzahlregler												
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	3,41	11,08	13,38	0,05	0,08	0,24	0,38	0,60	0,92	2,81	5,70	7,03
GVTN	T _n	T _n	10	10	10	6	6	6	10	10	10	10	10	10
	Feedback	Rückführung												
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM670-560



			Motor											
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL5-1050-92	JL5-1350-92	JL2-0060-49	JL3-0065-59	JL3-0250-83	JL4-0530-80	JL4-0750-96	JL5-1700-91	JL6-1900-84	JL6-2200-88	JL6-2900-72	JL7-3200-90
Motor Parameters			Motorparameter											
MICONT	I _{rms}	I _o	6,90	8,90	0,73	0,66	1,81	4,00	4,70	11,30	13,70	15,10	24,40	21,40
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	32,00	40,00	3,30	3,00	8,20	18,00	22,00	52,00	63,00	69,50	172,00	168,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	10000	9000	12000	12000	12000	12000	12000	9000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	18,75	16,50	45,00	82,80	31,40	20,70	17,00	11,00	10,00	8,50	3,40	3,10
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	2250	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	2000	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,52	1,52	0,82	0,98	1,38	1,32	1,59	1,51	1,39	1,46	1,19	1,50
MRS			2,05	1,71	52,00	79,00	14,80	4,10	2,90	1,11	0,88	0,72	0,23	0,31
Current Controller			Stromregelung											
MLGQ	KP	KP	0,68	0,59	1,62	2,98	1,13	0,75	0,61	0,40	0,36	0,31	0,12	0,11
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	12,00	15,20	1,42	1,30	3,28	7,18	8,60	19,80	22,00	23,00	32,00	33,80
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller			Drehzahlregler											
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	1,00	0,60	0,60	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	65,66	73,77	0,48	2,35	10,30	19,71	36,46	91,00	163,09	195,45	242,44	912,80
GVTN	T _n	T _n	10	10	6	6	6	10	10	10	10	10	10	10
Feedback			Rückführung											
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Motoren für: JM670-560



			Motor							
<i>ASCII</i>	<i>DRIVE (EN)</i>	<i>DRIVE (DE)</i>	JL7-4000-103	JK5-0210-82	JK5-0430-91	JK6-0350-69	JK6-0700-77	JK7-0650-86	JK7-1200-97	JK7-1950-100
Motor Parameters		Motorparameter								
MICONT	I _{rms}	I _o	23,40	1,50	2,80	3,10	5,50	3,80	6,80	11,80
MIPEAK	I _{omax}	I _{omax}	94,00	7,00	13,00	14,10	25,30	21,00	34,50	55,00
MSPEED	Max Speed (n max)	Grenzdrehz. (n)	6000	9000	9000	6000	6000	6000	6000	6000
MPOLES	No. of Poles	Polzahl	6	6	6	6	6	6	6	6
L	L	L	2,90	66,00	32,00	44,40	23,30	22,00	11,50	7,00
MVANGLB	Phi Start	Einsatz Phi	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
MVANGLF	Phi End	Endwert Phi	20	20	20	20	20	20	20	20
MKT			1,71	1,36	1,50	1,14	1,27	1,43	1,60	1,65
MRS			0,30	21,00	7,10	8,30	3,30	4,15	1,65	0,90
Current Controller		Stromregelung								
MLGQ	KP	KP	0,10	2,38	1,15	1,60	0,84	0,79	0,41	0,25
KTN	T _n	T _n	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
IPEAK	I _{peak}	I _{peak}	34,00	3,00	5,60	6,00	10,40	7,60	13,60	20,00
MLGD			0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60
MLGC			1	1	1	1	1	1	1	1
MLGP			0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70	0,70
KC			0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Speed Controller		Drehzahlregler								
GVT2	PID-T2	PID-T2	1,00	0,60	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00	1,00
GV	KP	KP	1271,33	19,58	30,40	48,64	76,54	246,80	453,12	608,61
GVTN	T _n	T _n	10	6	10	10	10	10	10	10
Feedback		Rückführung								
FBTYPE	Feedback Type	Rückführung	0	0	0	0	0	0	0	0
MRESPOLES	No. of Poles	Polzahl	2	2	2	2	2	2	2	2
MPHASE	Offset	Offset	0	0	0	0	0	0	0	0