

地址	数据类型(DT)	名称 (和1:1映射)	备注	支持的位数据	单位		
8	通用数字输入	DI01		02		离散输入 可读不可写	
9		DI08		02			
10		DI09		02			
11		DI05		02			
12		DI04		02			
13		DI02		02			
14		DI03		02			
15		DI04		02			
16		DI05		02			
17		DI06		02			
18		DI07		02			
19		DI08		02			
20		DI09		02			
21		DI06		02			
22		DI01		02			
23		DI02		02			
24		DI03		02			
25		DI04		02			
26		DI05		02			
27		DI06		02			
28		DI07		02			
29		DI08		02			
30		DI09		02			
31		DI06		02			
32		DI04		02			
33		DI02		02			
34		DI03		02			
35		DI04		02			
36		DI05		02			
37		DI06		02			
38		DI07		02			
39		DI08		02			
40	DI01		01 / 05 / 15				
41	通用数字输出	DO18		01 / 05 / 15		离散输出	
42		DO19		01 / 05 / 15			
43		DO20		01 / 05 / 15			
44		DO21		01 / 05 / 15			
45		DO22		01 / 05 / 15			
46		DO23		01 / 05 / 15			
47		DO24		01 / 05 / 15			
48		DO25		01 / 05 / 15			
49		DO26		01 / 05 / 15			
50		DO27		01 / 05 / 15			
51		DO28		01 / 05 / 15			
52		DO29		01 / 05 / 15			
53		DO30		01 / 05 / 15			
54		DO31		01 / 05 / 15			
55		DO32		01 / 05 / 15			
56		DO33		01 / 05 / 15			
57		DO34		01 / 05 / 15			
58		DO35		01 / 05 / 15			
59		DO36		01 / 05 / 15			
60		DO37		01 / 05 / 15			
61		DO38		01 / 05 / 15			
62		DO39		01 / 05 / 15			
63		DO40		01 / 05 / 15			
64		DO41		01 / 05 / 15			
65		DO42		01 / 05 / 15			
66		DO43		01 / 05 / 15			
67		DO44		01 / 05 / 15			
68		DO45		01 / 05 / 15			
69		DO46		01 / 05 / 15			
70		DO47		01 / 05 / 15			
71		DO48		01 / 05 / 15			
96		模拟输入	AI0		04		
97	AI04			04			
98	AI05			04			
99	AI06			04			
100	AI07			04			
101	AI08			04			
102	AI09			04			
103	AI10			04			
104	AI11			04			
105	AI12			04			
106	AI13			04			
107	AI14			04			
108	AI15			04			
109	AI16			04			
110	模拟输出	AO0		04		保持寄存器 可读不可写	
111		AO1		03 / 08			
112		AO2		03 / 08			
113		AO3		03 / 08			
114		AO4		03 / 08			
115		AO5		03 / 08			
116		AO6		03 / 08			
117		AO7		03 / 08			
118		AO8		03 / 08			
119		AO9		03 / 08			
120		AO10		03 / 08			
121		AO11		03 / 08			
122		AO12		03 / 08			
123		AO13		03 / 08			
124	机器人状态	robot-power-on	上电	02		离散输入 可读不可写	
41		motion-enabled	使能	02			
42		program-running	程序运行	02			
43		program-terminated	程序结束	02			
44		stop-mode	抱闸模式	02			
45		in-position	运动状态	02			
46		emergency	急停	02			
47		emergency-stop	急停状态	02			
48		in-stop-mode	保持停止状态	02			
49		in-homing-position	原点位置	02			
132	位置	joint.1				输入寄存器 可读不可写	
134		joint.2					
136		joint.3	各关节伺服版本号 (需更新至少1次)				
138		joint.4					
140		joint.5					
142		joint.6					
144		joint.1					
146		joint.2					
148		joint.3	每个关节的电压		V		
150		joint.4					
152		joint.5					
154		joint.6					
156		joint.1					
158		joint.2	每个关节的温度		°C		
160		joint.3					
162		joint.4					
164		joint.5	各关节当前角度值, 读取到的数据除以1000得到实际数据		°		
166		joint.6					
168		joint.1					
170		joint.2	各关节的电流, 读取到的数据除以10000得到实际数据		A		
172		joint.3					
174		joint.4					
176		joint.5					
178		joint.6					
180		joint.1					
182		joint.2					
184		joint.3					
186		joint.4					
188		joint.5					
190		joint.6					
192		joint.1					
194		joint.2					
196		joint.3	当前伺服轴状态0表示无故障,1代表有错误				
198		joint.4					
200		joint.5					
202		joint.6					
204	joint.1						
206	joint.2						
208	joint.3	当前伺服轴状态0表示无故障,1代表有错误					
210	joint.4						
212	joint.5						
214	joint.6						
216	joint.1						
218	joint.2						
220	joint.3	当前伺服轴状态0表示无故障,1代表有错误					
222	joint.4						
224	joint.5						
226	joint.6						
228	joint.1						
230	joint.2						
232	joint.3						
234	joint.4						
236	joint.5						
238	joint.6						
240	joint.1						
242	joint.2						
244	速度	joint.1				输入寄存器 可读不可写	
246		joint.2					