地址	类型(対PLC)	名称(対2.1控制柜)	备注	支持的功能码	単位	
9		DO17 DO18		02		
10 11		DO19 DO20		02		
12		DO21	-	02		
13		DO22		02		
15		0024		02		
16 17		DO25 DO26		02		
18 19		DO27 DO28		02	L	-
20		DO29		02		
21 22		D030 D031		02		
23	通用数字输入	0032		02		南散输入 可读不可写
24 25		D033 D034		02		
26		DO35 DO36		02		
28		DO37		02		
29 30		D038 D039		02		
31		DO40		02		
32		D041 D042		02		
34		DO43		02		
35 36		DO44 DO45		02		
37		DO46 DO47		02		
38		DO48		02		
40		DI17 DI18		01 / 05 /15 01 / 05 /15		
42		DI19		01/05/15		
43		DI20 DI21		01/05/15		
45 46		DI22 DI23		01/05/15		
47		DI24		01/05/15		
48		DI25 DI26		01/05/15		
50		DI27		01/05/15		
51		DI28		01/05/15		
53	通用數字輸出	DI30		01/05/15		I
54 55		DI31 DI32		01/05/15		线層状态
56 57		DIS3 DIS4	-	01 / 05 /15 01 / 05 /15	H =	33,000.0
58		DI35		01/05/15		
59 60		DI36 DI37		01/05/15 01/05/15		
61		DIS8 DIS9	-	01/05/15 01/05/15		
63		DW0	1	01 / 05 /15		
64 65		DH1 DH2	1	01 / 05 /15 01 / 05 /15	<u> </u>	
66		DH3		01/05/15		
67 68		DH4 DH5		01/05/15		
69		DI46	-	01/05/15		
70 71		DW7 DW8		01 / 05 /15 01 / 05 /15		
96 97		AC3 AC4	-	04		
98		A05		04		
99 100		A06 A07		04		
101		AO8 AO9		04		
102	模拟输入	A010		04		輸入寄存器 可读不可写
104 105	SKIWWEZ	A011 A012		04		#X#11# 5#4154
106		A013		04		
107		A014 A015		04		
109		A016		04		
110 111		A017 A018		04		
100		AI3 AI4		03 /06		
102		AI5		03 /06		
103 104		AJS AJ7		03 /06		
105		Al8		03 /06		
106 107	標級輸出	AI9 AI10		03.706		保持寄存器 可读可写
108	TROWNELLI	Al11 Al12		03 /06		1835161338 -318-3-0
109 110		AU3		03 /06		
111		Al14		03./06		
112		AI15		03 /06		
112 113		Al15 Al16		03 /06		
112 113 114 115						
113 114		A116 A117 A118	上电	03 /06 03 /06 03 /06		
113 114 115 40 41		Al16 Al17 Al18 robot-powered-on motion-enabled	便能	03 /06 03 /06 03 /06 02 02		
113 114 115 40 41 42 43		ALL6 ALL7 ALL8 robot-powered-on motion-enabled program-running program-paused	便能 程序运行 程序暂停	03 /06 03 /06 03 /06 02 02 02 02		
113 114 115 40 41 42 43 44	机器人状态	AIL6 AIL7 AIL8 robot-powered-on motion-enabled program-running program-paused drag-mode	使能 程序运行 程序暂停 抢挽模式	03 /06 03 /06 03 /06 02 02 02 02 02 02		資散輸入 可读不可写
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46	机器人状态	All 6 All 7 All 8 robot-powered-on motion-enabled program-running program-paused drag-mode in-position reserve	便能 程序运行 程序暂停 拖拽模式 运动状态	03 708 03 708 03 708 02 02 02 02 02 02 02		类散输入 可该不可写
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46 46 47 48	机器人状态	All 6 All 7 All 8 robot-powered-on motion-enabled program-paused drag-mode in-position reserve emergency-stop in-stop-mode	便能 程序运行 程序暂停 接接模式 运动状态 、 急停状态 保护性停止状态	03 706 03 706 03 706 02 02 02 02 02 02 02 02 02 02		夷散輸入 可读不可写
113 114 115 40 41 42 43 44 44 45 46 47	机器人状态	All 6 All 7 All 8 robot-powered-on motion-enabled program-running program-pussed drag-mode in-position reserve emergency-stop	便能 程序运行 程序暂停 拖挽模式 运动状态 \ 加格结点	03 706 03 706 03 708 02 02 02 02 02 02 02 02		奥散输入 可採不可写
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49	机器人状态	All 6 All 7 All 8 robot-powered-on motion-enabled program-paused drag-mode in-position reserve emergency-stop in-stop-mode	便能 程序运行 程序暂停 接换模式 运动状态 \ 急停状态 原点信号	03 706 03 706 03 706 02 02 02 02 02 02 02 02 02 02	单位	演账输入 可读不可写
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46 46 47 48	机器人状态	All 6 All 7 All 8 robot-powered-on motion-enabled program-paused drag-mode in-position reserve emergency-stop in-stop-mode	使能 程序运行 程序暂停 抽挽模式 运动状态 人 念停状态 保护性停止状态 原点信号	(3.706 (3.706 (3.706 (2.202 (2	单位	
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 112 114 116	机器人状态	All 6 All 7 All 8 robot-powered-on motion-enabled program-paused drag-mode in-position reserve emergency-stop in-stop-mode	使能 程序运行 程序指导 格技模式 运动状态 人 态序状态 保护性等止状态 原点信号	(3).708 (3).708 (3).708 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	单位	
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 112 114 116 118	机器人状态	A16 A17 A18 A18 robot-powerd-on motion-enabled recognin-running recogning	便能 程序运行 程序整停 按独模式 运动状态 保护性等止状态 原点信号 Joint 3 Joint 4 Joint 5	(3.706 (3.706 (3.706 (2.202 (2	单位	
113 114 115 40 41 42 43 44 45 45 46 47 48 49 112 114 116 118 120 122	机器人状态	A16 A17 A18 A18 robot-powerd-on motion-enabled recognin-running recogning	使能 程序运行 程序管停 接触模式 运动状态 保护性停止状态 原点信号 Joint 1 Joint 2 Joint 3 Joint 6 Joint 1 Joint 6	(3).708 (3).708 (3).708 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	单位	
113 114 115 40 41 42 43 45 46 47 48 49 112 114 118 120 122	机器人状态	Art 6 Art 7 Art 8 Art 8 Art 8 Institute of the control of the cont	使能 理序运行 程序暂停 接接模式 运动状态 保护状态 原点信号 Joint 1 Joint 2 Joint 3 Joint 5 Joint 6 Joint 1 Joint 5	(3) 705 (3) 705 (3) 705 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	单位	
113 114 115 40 41 41 42 43 44 45 46 47 48 49 112 114 116 118 120 122 124 124 124 128 130	机器人状态	A16 A17 A18 A18 robot-powerd-on motion-enabled recognin-running recogning	便能 程序程序 程序程序 指接载式 运动状态 多导致态 多导致态 多同时 2 Joint 3 Joint 3 Joint 5 Joint 5 Joint 6 Joint 1 Joint 2 Joint 3 Joint	(3).708 (3).708 (3).708 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	单位	
113 114 115 40 41 41 42 43 44 45 46 47 48 49 112 114 118 122 224 128 128 129 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 128 120 122 124 125 126 128	机器人联动	Art 6 Art 7 Art 8 Art 8 Art 8 Institute of the control of the cont	使能 程序运行 程序运行 接触状态 金字状态 保砂性母比状态 原点位号 Joint 1 Joint 3 Joint 6 Joint 1 Joint 2 Joint 6 Joint 1 Joint 7 Joint 8 Joint 7 Joint 8 Joint 8 Joint 8 Joint 8 Joint 9 Joint 9	(3) 705 (3) 705 (3) 705 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	单位	
113 114 115 60 41 42 43 44 45 46 47 47 47 48 49 112 114 116 118 128 129 122 124 128 129 129 129 120 120 130 141 141 141 141 141 141 141 14	机器人状态	Art 6 Art 7 Art 8 Art 8 Art 8 Institute of the control of the cont	伊藤 野作塩子 担存電子 発物域式 金等状态 保护哲学上状态 か同年 2 Joint 3 Joint 4 Joint 5 Joint 5 Joint 6 Joint 7 Joint 7	(3) 705 (3) 705 (3) 705 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	单位	
113 114 115 60 41 42 43 44 45 46 47 47 47 48 49 112 114 116 118 120 122 124 128 139 149 159 169 179 179 179 179 179 179 179 17	机器人状态	Art 6 Art 7 Art 8 Art 8 Art 8 Institute of the control of the cont	伊藤 野作塩子 担外電子 発物域式 金等状态 保护哲学上状态 か同じ 2 Joint 3 Joint 4 Joint 5 Joint 6 Joint 7 Joint 7 Joint 9 Joint 9	(3) 705 (3) 705 (3) 705 (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)	華致	
113 114 115 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 112 114 118 129 120 120 121 122 123 124 126 128 139 130 130 130 130 130 130 130 130	机器人状态	A18 A17 A18 A18 A17 A18	使整 用字运行 用字语符 用字语号 持续数 多等块态 多等块态 多等块态 多等块态 Joint 1 Joint 2 Joint 3 Joint 4 Joint 5 Joint 6 Joint 7 Joint 9 Joint	(2) (2) (2) (3) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4		
113 114 115 40 41 41 42 43 43 44 45 45 46 46 47 47 48 49 49 41 116 118 128 128 128 128 128 128 128 128 128	机器人状态	A18 A17 A18 A18 A17 A18	使能 附单运行。 可少据等 向性能力。 当年收益 多年收益 多年收益 多年收益 多年收益 多年收益 多年收益 多年收益 多	(2) (2) (2) (3) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4		
113 114 115 40 41 41 41 42 43 43 44 45 45 46 46 48 49 112 114 116 118 122 124 126 127 128 139 140 140 140 140 140 140 140 140 140 140	机器人状态	A16 A17 A18 A17 A18	使能 程序运行 经保存 经存储 经 计	0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0%	v	
113 114 115 40 41 42 43 44 45 45 46 46 47 48 49 114 116 116 116 117 117 117 118 120 122 134 134 136 138 139 139 139 139 139 139 139 139 139 139	机器人状态	A18 A17 A18 A18 A17 A18	使能	(2) (2) (2) (3) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4		
113 114 115 40 41 41 41 41 41 41 41 41 41 41 41 41 41	机器人状态	A16 A17 A18 A17 A18	使樂 程序运行 经保险 经股份	0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0% 0.0%	v	
113 114 115 116 117 117 118 119 119 119 119 119 119 119 119 119	机器人状态	A16 A17 A18 A17 A18	使整 程序运行 2 日本 2 日	0.0所 0.0所 0.0所 0.0所 0.0 <td>v</td> <td></td>	v	
113 114 115 116 117 117 118 118 118 118 118 118 118 118	机器人跃态	A15 A17 A18	使整 程序指令 程序指导 进序被数 通识效应 多种性等上线也 多种性等上线也 Deem 3 Jeem	0.0所 0.0所 0.0所 0.0所 0.0 <td>v</td> <td></td>	v	
113 114 115 115 116 117 117 118 118 118 118 118 118 118 118	6/8AMO	A16 A17 A18 A17 A18	使要	0.0% 0.0%	v	
113 114 115 115 116 117 117 118 118 118 118 118 118 118 118	机器人状态	A15 A17 A18	使業 関邦施行 用井維持 ・	0.0所 0.0所 0.0所 0.0所 0.0 <td>v</td> <td></td>	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		A15 A17 A18	使能 程序操行 程序操行 程序操行 经	(1) (2) (2) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		A15 A17 A18	使服 程序编号。 程序编号。 程序编号。 基础规定。 是证规定。 是证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证证	(1) (2) (2) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4	v	
113 114 115 115 116 117 117 118 118 118 118 118 118 118 118		#16 # #16 ##1	保護 程序編号: 程序編号: 程序編号:	0.0所 0.0所 0.0所 0.0所 0.0 <td>v</td> <td></td>	v	
113 114 115 116 117 118 119 119 119 119 119 119 119 119 119		#16 # #16 ##1	GRE TREAT THE TR	(1) (2) (2) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4	v	
113 114 115 116 117 118 118 119 119 119 119 119 119 119 119		#15 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #4	98	□ 075 □ 076 □ 076 □ 076 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0	v	
113 114 114 115 115 115 115 115 115 115 115		#16 # #16 ##1	98 1878	(1) (2) (2) (3) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		#15 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #4	988 PRESENT	□ 075 □ 076 □ 076 □ 076 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		#15 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #4	98 1878	□ 075 □ 076 □ 076 □ 076 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0	v	
113 114 114 114 114 114 114 114 114 114		A15	988 187		v	
113 114 115 116		#15 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #45 #4	98 1878	□ 075 □ 076 □ 076 □ 076 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0 □ 0	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		A15	98 18 18 18 18 18 18 18		v	
113 114 115 116		A15	98 98 98 98 98 98 98 98		v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1856		v	
113 114		A15	988 PROPERTY PROPE		v	
113 114 115 116 116 117 116		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1878		v	
113 114 114 114 114 114 114 114 114 114		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 18 18 18 18 18 18 18		v	
113 114 115 116		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	988 988	回りが	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1876		v	
113 114 115		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1878	① 75	v	
113 114 115 116 116 117 116		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1878	回りが	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1878	① 75	· A	
113 114 115 116		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	988 187	① 75	v	
113 114 115 115 115 115 115 115 115 115 115		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 1878	① 75	· A	输入等价值 可談不可以
113 114 115		### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	988 PROPERTY PROPE	□ 075 □ 0	· A	
113 114 115 116 117 117 118	何極姚心	A15 A17 A17 A18 A17 A18 A17 A18 A17 A18 A17 A18	98 1878	① 75	· A	输入等价值 可談不可以
113 114 115	何極姚心	### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	988 PROPERTY PROPE	□ 075 □ 0	V C	输入等价值 可談不可以
113 114 115	何極姚心	A15 A17 A17 A18 A17 A18 A17 A18 A17 A18 A17 A18	98 1878	□ 075 □ 0	· A	输入等价值 可談不可以
113 114 115 116	何極姚心	### ### ### ### ### ### ### ### ### ##	98 PROPERTY PROPER	□ 075 □ 0	V C	输入等价值 可談不可以
113 114 115	何極姚心	A15 A17 A17 A18 A17 A18 A17 A18 A17 A18 A17 A18	98 1878	□ 075 □ 0	V C	能入者存着 可误不可写