推址	奏重(siPLC)		<b>名歌(CAB2.1)</b> DO17		8191	文件的功能码	進度	单位	
9 10 11	通用数字输入	DO9 DO10 DO11	DO18 DO19 DO20	D09 D010 D011	BOOL	02			寓散输入 可读不可写
 135		 DO135	 DO144	 DO135					可读不可写
40 41 42		DI8 DI9 DI10	DI17 DI18 DI19	D18 D19 D110					
43 	通用数字输出	DI11 	D120	DI11 	BOOL	01/05/15			线圏状态
96 97		DI135 AO1 AO2	DI144 AO3 AO4	DI135 AO1 AO2					
97 98 99		AO3 AO4	A05 A06	A03 A04	UINT16	6 04			输入寄存器 可读不可写
111 112		AO16 AO17	AO18 AO19	AO16 AO17					
112 113 114 115	模拟输入	AO18 AO19 AO20	AO20 AO21 AO22	AO18 AO19 AO20	INT16				
		 A032	 A034	 AO32	ELOAT??				可读不可写
127 128 129 130 131		A033 A034	A035 A036	AO33 AO34					
					FLOAT32 (大端显 示)				
191 100 101		A064 AI17 AI18	A066 Al3 Al4	AO64 AI1 AI2					
102 103		AJ19 AJ20	AI5 AI6	AI3 AI4	UINT16				
115 116		AI24 AI25	AI18 AI19	Al16 Al17		09/16			1
117 118 119	模拟输出	AI26 AI27 AI28	AI20 AI21 AI22	Al18 Al19 Al20	INT16				保持寄存器可读可写
		 AI40	 Al34	 Al32					
182 188 184		Al41 Al42	Al35 Al36	AI33 AI34					
		-	-		FLOAT32 (大端显 示)				
194 195		AI72	AI66	AI64	LIME	重示)			
02 04 06			机器人序列号 美节1电压 美节2电压		INT32	-			
10 112			美节3电压 美节4电压 美节5电压		INT32		各个关节的电压	v	
314 316 318 320 322 324			关节6电压 关节1温度 关节2温度						
			美节3温度 美节4温度 美节5温度		INT32		各个关节的温度	*C	
326 328 330			关节6温度 关节1何服错误6 关节2何服错误6	4					
532 334 336			美等3個嚴循误码 美节4個嚴循误码 美节5個嚴循误码 美节5個嚴循误码 美节3指误状态 美节3指误状态 美节3指误状态		INT32		各关节的伺服序列号		
338 340 341							当前伺服错译状态		1
343 344		天 7.5指误状态 关节4错误状态 关节5错误状态 关节6错误状态		UINT16		当前伺服错误状态 0表示无错误 1代表有错误			
346 347		关节1使能状态 关节2使能状态 关节2使能状态 关节3使能状态				当前伺服使能状态			
349 360		关节4使能状态 关节5使能状态 关节6使能状态				0表示未使能 1代表使能			
362 363			关节1碰撞状态 关节2碰撞状态 关节3碰撞状态				当前何服碰撞检测状态		
366 366			关节4碰撞状态 关节5碰撞状态 关节6碰撞状态		UINT16		0表示无磁撞 1代表磁撞		
368 360			美节1电流 美节2电流 美节3电流		Float32		各关节的电流		
364 366 368			美节4电流 美节5电流 美节6电流		1108132		<b>台</b> 大下的毛派	A	
370 372 374			传感器力矩x 传感器力矩y 传感器力矩z	传感器力矩y 传感器力矩z			各关节的力矩	N	
376 378 380			传感器力矩rx 传感器力矩ry 传感器力矩rz		Float32		音気や別が足	Nm	
382 384 396			关节1位置 关节2位置 关节3位置		Float32		各关节的位置		
398 390 392			关节4位置 关节5位置 关节6位置						输入寄存器 可读不可写
394 398 398	机器人数据		关机1速度 关机2速度 关机3速度 关机4速度		Float32	04	各关节的速度	*/s	
400 402 404									-
608 610			TCP位置Y TCP位置Z TCP位置RX		Float32		TCP	mm	
612 614 616 618			TCP位置RY TCP位置RZ TCP速度X					•	
420 422 424			TCP速度Y TCP速度Z TCP速度RX		Float32		TCP速度	mm/s	
126 128 190			TCP速度RY TCP速度RZ TCP OFFSET X					*/s	
432 434 436			TCP_OFFSET_Y TCP_OFFSET_Z TCP_OFFSET_RX		Float32		工具坐标系	mm	-
438 440 442			TOP OFFSET RY TOP OFFSET RY BASE OFFSET X BASE OFFSET Y BASE OFFSET Y BASE OFFSET X BASE OFFSET RX BASE OFFSET RX BASE OFFSET RX BASE OFFSET RY BASE OFFSET		UINT16 UINT16 UINT16				
444 446 448							用户坐标系	mm	-
460 462							机器人发生碰撞:1	•	
466 466							机器人未发生碰撞:0 急停 上电		
467 468 469			ROBOT_ENABLE ON_SOFT_LIMIT INPOS		UINT16 UINT16 UINT16		上使能 软限位 到达目标位置		
460			运动模式	_	UINT16		何服位置模式:4 导纳控制模式:2 終始練式:1		
			缩减模式等级				Д它模式(J0g等操作): 0		1
461 462		油度信用			UINT16 FLOAT32		一級缩減:1 二級缩減:2 保护性停止:3 速度倍率		
464 466 468		MOTION_ERRCODE CAB_TEMPERATURE CAB_AVERAGEPOWER CAB_AVERAGEPOWER		INT32 FLOAT32		错误码 控制柜温度 控制柜功率		1	
470 472 474			B_AVERAGECURE UHI_PULES UHI_SPEED		FLOAT32		控制柜电流 传送带脉冲 传送带运动速度		
178 177 179			UHI_DIR UHI_ORIGIN_PULI 保留	ES	UINT16 INT32 UINT16		传送带运动方向 传送带原始脉冲		
680 681 fopol1			保留		UINT16 UINT16				
0: Err = ormectio	0 ID = 1: F = 00: S e. Alias 000								
		o format  o Read/vriso Cell  Cul Capy Select All Colors Forts.	S Selson. TB CH-IX CH-IX CH-IX CH-IX CH-IX CH-IX CH-IX CH-IX Alt-Shift-P	Signed Undgred Hes - ASCII Elean 12 Bit signed 12 Bit Unsigned 64 Bit Signed 12 Bit Signed 12 Bit Signed 12 Bit Signed 12 Bit Signed 12 Bit Signed 64 Bit Double	Alte Shifte S Alte Shifte U Alte Shifte H Alte Shifte B ) ) )	Big endar Litte endas Big endar lyte snap Litte endas lyte snap			