### 2							
(6数の例 円型	/4E-9/5 = 10			サイズ			
公元の	(複数の場	用途	名前		R/W	初期值	コメント
Double	合は先頭)			(byte)			
0x04 経済時間[mg]	0x00	システム名	MU16_SYSNAME	2	R	0x30	
0x08 フォッチドッグタイマー MU16_WDT 2 R/W 0x0000 Condition	0x02	ファームウェアリビジョン	MU16_FIRMREV	2	R	0x00	
DixURS	0x04	経過時間[ms]	MU32 TRIPTIME	4	R	0x00000000	
0x08			_				0x0000で何もしない
おいか	0×08	 ウォッチドッグタイマー	MII16 WDT	2	R/W	0×0000	
Ox08	0,000		IVIOIO_VVD1		11/ //	0,0000	
Ox0c コントロールレジスタ MU8_MODE 1 R 0x00 bit TeleD海崎河町 0x0d モータ製作モード MU8_M_MODE 1 R/W 0xFD 0xFDでモータ度表別部モード 0x0e 電源のFF MU16_POWOFF_T 2 R/W 0x00 massible に関連がされる 0x10 キータEnable MU8_DEN 1 R/W 0x00 bit TeCHJHJEnable, 0*Dlosable 0x11 菊作トリガー MU8_TRIG 1 R/W 0x00 bit TeCHJHJEnable, 0*Dlosable 0x11 菊作トリガー MU16_SO_U 2 R/W 0x04 bit TeCHJHJEnable, 0*Dlosable 0x12 シャットダブン電圧 MU16_SO_U 2 R/W 0x04 bit TeleDHJEnable, 0*Dlosable 0x16 MS16_IM_TEMP2 2 R 0x000 CHODaller 0x0FFF 0x18 T= 夕温度 MS16_IM_TEMP2 2 R 0x0000 CHODaller 0x1a T************************************	00=	₹%h		2			
0x00							
Ox10 モータ動作モード MU16_POWOFF_T 2 R/W Ox00 mace(た 密度が引れる POWOFF NU16_POWOFF_T 2 R/W Ox00 mace(た 密度が引れる POWOFF Nu16_POWOFF Nu16_POW	UXUC	コントロールレンスダ	MU8_CRU	1	R	0x00	
0x01	0x0d	 モータ動作モード	MU8 M MODE	1	R/W	0xFD	
No.10							
0x10 モータEnable	0x0e	電源OFF	MU16_POWOFF_T	2	R/W	0x00	
Ox10							b0: 1でCH0出力Enable. 0でDisable
DE: Tr-CH2出力Enable OF CDisable Do: Tr-CH3出力Enable OF CDIsable Do: Tr-CH3LD OF CDIsable	0,10	T AFnoble	MIIO O EN	1	D/W	0.00	b1: 1でCH1出力Enable. 0でDisable
Ox11 動作トリガー MU16_SD_VI 2 R/W Ox00 電圧と数値の関係式:29.TV = 0x0FFF Ox14 Ox16 Ox16 Ox16 Ox18 Ox16 Ox18 E-p 温度 MU16_SD_VI 2 R/W Ox000 CH1の温度[*C] Ox18 Ox16 Ox16 MS16_IM_TEMP1 2 R Ox0000 CH1の温度[*C] Ox16 Ox16 MS16_IM_TEMP1 2 R Ox0000 CH1の温度[*C] Ox16 Ox16 MS16_IM_TEMP2 2 R Ox0000 CH1の温度[*C] Ox16 Ox1	UXIU	t — ≯ Enable	IVIUO_U_EIN	1	I IT/ VV	0x00	b2: 1でCH2出力Enable. 0でDisable
Ox12 シャットダウン電圧							b3: 1でCH3出力Enable. 0でDisable
Ox12 シャットダウン電圧	0x11	動作トリガー	MU8_TRIG	1	R/W	0x00	
Ox14							■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■
Ox16							
0x18 0x1a 0x1a 0x1c モータ温度 MS16_IM_TEMP2 MS16_IM_TEMP2 0x2e 0x20 0x22 0x22 0x24 0x24 0x26 0x26 0x28 0x28 0x2a 0x2a 0x2a 0x2a 0x2a 0x2a 0x2a 0x2a		211-00 93/11 IF IL IX /L					
Ox1a							
Ox1c Ox1c MS16_IM_TEMP3 2 R 0x0000 CH3の温度[*C] 0x20 0x20 - - - >ステム予約済み 0x24 0x24 MU16_FB_VP1 2 R/W 0x0038 CH0速度比例ゲイン 0x26 MU16_FB_VP1 2 R/W 0x0038 CH1速度比例ゲイン 0x28 MU16_FB_VP3 2 R/W 0x0038 CH3速度比例ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x2e 0x2e MU16_FB_VI0 2 R/W 0x0002 CH1速度積分ゲイン 0x2e 0x2e MU16_FB_VI1 2 R/W 0x0002 CH1速度積分ゲイン 0x30 0x32 MU16_FB_VI3 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 0x32 MS16_FB_PV1 2 R/W 0x0000 CH3速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 0x33 MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※基度制御生ード時は無効 0x38 0x36 MS16_FB_PP2 2 R/W 0x0000 CH2位置比		モータ温度					
0x1e 予約 - 2 - - システム予約済み 0x20 0x22 速度比例ゲイン MU16_FB_VP0 2 R/W 0x0038 CH2速度比例ゲイン 0x24 0x26 MU16_FB_VP1 2 R/W 0x0038 CH2速度比例ゲイン 0x28 MU16_FB_VP2 2 R/W 0x00038 CH2速度比例ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x2a MU16_FB_VI0 2 R/W 0x0002 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x2e MU16_FB_VI1 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x3e 0x3e MU16_FB_VI2 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 0x32 MU16_FB_VI3 2 R/W 0x0000 CH2速度分がイン ※位置制御モード時は無効 0x32 0x32 MS16_FB_PP0 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a MS16_FB_PP2 2 <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td>							
0x20 0x22 速度比例ゲイン MU16_FB_VP1 2 R/W 0x0038 CH0速度比例ゲイン 0x24 0x24 MU16_FB_VP2 2 R/W 0x0038 CH1速度比例ゲイン 0x26 0x26 MU16_FB_VP3 2 R/W 0x0038 CH3速度比例ゲイン 0x28 MU16_FB_VP3 2 R/W 0x0038 CH3速度比例ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x2a MU16_FB_VI0 2 R/W 0x0002 CH1速度積分ゲイン 0x2c MU16_FB_VI1 2 R/W 0x0000 CH1速度積分ゲイン 0x30 0x30 MU16_FB_VI2 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 0x32 MS16_FB_PP0 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x34 MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x36 MS16_FB_PP2 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x38 0x38 MU16_PC_REF1 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x30 0x38 MU16_PC_REF1 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x30 0x38 MU16_PC_REF1 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x40 最大電速度[mm/s] MU16_PC_REF1 2 R/W 0x0000 CH2のモータ電流制限値 0x42 予約			MS16_IM_TEMP3				
0x22 0x24 0x26 0x26 0x28 0x28 0x22 0x20 0x20 0x20 0x20 0x20		予約	_				
Ox24	0x20		MU16_FB_VP0	2	R/W	0x0038	CH0速度比例ゲイン
0x24 0x26 MU16_FB_VP2 2 R/W 0x0038 CH2速度比例ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x28 0x28 0x2a 0x2c 0x2c 0x2c 0x3a 0x3a 0x3a 0x3a 0x3a 0x3a 0x3a 0x3a	0x22	读度比例ゲイン	MU16_FB_VP1	2	R/W	0x0038	CH1速度比例ゲイン
0x28 mx2a 速度積分ゲイン 2 R/W 0x0002 CH0速度積分ゲイン 0x2c mx16_FB_VI1 2 R/W 0x0002 CH1速度積分ゲイン 0x2e mx16_FB_VI2 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x30 mx16_FB_VI3 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 mx16_FB_PP0 2 R/W 0x0000 CH0位置比例ゲイン ※随置制御モード時は無効 0x34 mx16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH1位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x38 mx16_FB_PP2 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a mx16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a mx16_FB_PP2 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a mx16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a mx16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH2のモータ電流制限値 Mx16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH2のモータ電流制限値 Mx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3 Rx16_FB_PP3	0x24	XE/X 10 / 1 / 1 /	MU16_FB_VP2	2	R/W	0x0038	CH2速度比例ゲイン
Ox2a	0x26		MU16_FB_VP3	2	R/W	0x0038	CH3速度比例ゲイン ※位置制御モード時は無効
0x2c 速度積分ケイン MU16_FB_VI2 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x30 0x30 MS16_FB_PV0 2 R/W 0x0000 CH3速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 MS16_FB_PP0 2 R/W 0x0000 CH0位置比例ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x34 MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH1位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x36 MS16_FB_PP2 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x38 MS16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a MU16_P_CREF0 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a MU16_P_CREF1 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x4a 最大並進度[mm/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 CH3の=-タ電流制限値 0x4a 最大旋回速度[mm/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバー	0x28		MU16_FB_VI0	2	R/W	0x0002	CH0速度積分ゲイン
0x2c MU16_FB_VI2 2 R/W 0x0000 CH2速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x30 0x30 MS16_FB_PVI3 2 R/W 0x0000 CH3速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x32 0x34 MS16_FB_PPD 2 R/W 0x0000 CH1位置比例ゲイン 0x36 MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン 0x36 MS16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x38 MU16_P_CREF0 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x3a MU16_P_CREF0 2 R/W 0x0000 CH0のモータ電流制限値 0x3a MU16_P_CREF1 2 R/W 0x0000 CH1のモータ電流制限値 0x4a 最大並進速度[mm/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバーの最大並進速度 0x4b 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x4b 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度	0x2a	\+r -	MU16_FB_VI1	2	R/W	0x0002	CH1速度積分ゲイン
0x2e MU16_FB_VI3 2 R/W 0x0000 CH3速度積分ゲイン ※位置制御モード時は無効 0x30 0x32 MS16_FB_PP0 2 R/W 0x0000 CH0位置比例ゲイン 0x34 0x36 MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH1位置比例ゲイン 0x36 MS16_FB_PP2 2 R/W 0x0000 CH2位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効 0x38 0x38 MU16_PCREF0 2 R/W 0x0000 CH0のモータ電流制限値 0x3c MU16_P_CREF1 2 R/W 0x0000 CH2のモータ電流制限値 0x40 最大並進速度[mm/s] MU16_P_CREF1 2 R/W 0x0000 CH3のモータ電流制限値 0x42 予約 MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 CH3のモータ電流制限値 0x42 表大旋回速度[mrad/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋直速度 0x46 最大加減速度[mrad/s] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大加減速度 0x50 0x54 MS32_IM_POS1 4 R 0x0000000 CH0の測定されたエンコーダ値	0x2c	・ 皮関値分ケイン	MU16 FB VI2	2	R/W	0x0000	CH2速度積分ゲイン
Ox30				2			
MS16_FB_PP1 2 R/W 0x0000 CH1位置比例ゲイン							
Ox34							
MS16_FB_PP3 2 R/W 0x0000 CH3位置比例ゲイン ※速度制御モード時は無効		位置比例ゲイン					
0x38 0x3a 0x3c 0x3c 最大電流値[mA] MU16_P_CREF0 MU16_P_CREF1 MU16_P_CREF1 MU16_P_CREF2 MU16_P_CREF2 MU16_P_CREF2 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_CREF3 MU16_P_							
0x3a 0x3c 0x3c 最大電流値[mA] MU16_P_CREF1 MU16_P_CREF2 2 R/W 0x0000 CH1のモータ電流制限値 CH2のモータ電流制限値 0x3e 0x3e MU16_P_CREF2 MU16_P_CREF3 2 R/W 0x0000 CH3のモータ電流制限値 CH3のモータ電流制限値 0x40 0x40 最大並進速度[mm/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバーの最大並進速度 0x42 0x42 予約 0x44 一 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x44 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_RLIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x46 最大加減速度[mm/s^2] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大加減速度 0x48 予約 - 8 - - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x54 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x50 MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度							
R							
0x3c MU16_P_CREF2 2 R/W 0x0000 CH2のモータ電流制限値 0x3e MU16_P_CREF3 2 R/W 0x0000 CH3のモータ電流制限値 0x40 最大並進速度[mm/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバーの最大並進速度 0x42 予約 - 2 R/W 0x0000 ローバーの最大並直速度 0x44 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_RLIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x46 最大加減速度[mm/s^2] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x48 予約 - 8 - - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x50 MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度		最大電流値[mA]					
0x40 最大並進速度[mm/s] MU16_P_SLIMX 2 R/W 0x0000 ローバーの最大並進速度 0x42 予約 - 2 R/W 0x0000 システム予約済み 0x44 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_RLIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x46 最大加減速度[mm/s^2] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大加減速度 0x48 予約 - 8 - - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x50 MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度		玖八电 ////□[////]					
0x42 予約 - 2 R/W 0x0000 システム予約済み 0x44 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_RLIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x46 最大加減速度[mm/s^2] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大加減速度 0x48 予約 - 8 - - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x54 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH1の測定されたエンコーダ値 0x56 MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度							
0x44 最大旋回速度[mrad/s] MU16_P_RLIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大旋回速度 0x46 最大加減速度[mm/s^2] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大加減速度 0x48 予約 - 8 - - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH1の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度	0x40	最大並進速度[mm/s]	MU16_P_SLIMX	2	R/W	0x0000	ローバーの最大並進速度
0x46 最大加減速度[mm/s^2] MU16_P_ALIM 2 R/W 0x0000 ローバーの最大加減速度 0x48 予約 - 8 - - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH1の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度	0x42	予約	_	2	R/W	0x0000	システム予約済み
0x48 予約 - 8 - システム予約済み 0x50 MS32_IM_POS0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたエンコーダ値 0x54 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH1の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度	0x44	最大旋回速度[mrad/s]	MU16_P_RLIM	2	R/W	0x0000	ローバーの最大旋回速度
0x50 0x54 0x54 別定された位置 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x000000000 CH1の測定されたエンコーダ値 0x58 MS32_IM_POS2 4 R 0x000000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x5c MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x00 CH0の測定されたモータ回転速度	0x46	最大加減速度[mm/s^2]	MU16_P_ALIM	2	R/W	0x0000	ローバーの最大加減速度
0x50 0x54 0x54 別定された位置 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x000000000 CH1の測定されたエンコーダ値 0x58 MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x5c MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x00 CH0の測定されたモンコーダ値 0x00 CH0の測定されたモータ回転速度	0x48	予約	_	8	_	_	システム予約済み
0x54 0x58 0x58 MS32_IM_POS1 4 R 0x00000000 CH1の測定されたエンコーダ値 0x5c MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度	0x50		MS32 IM POS0	4	R	0x00000000	
0x58 MS32_IM_POS2 4 R 0x00000000 CH2の測定されたエンコーダ値 0x5c MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度							
0x5c MS32_IM_POS3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたエンコーダ値 0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度		測定された位置					
0x60 MS32_IM_SPD0 4 R 0x00000000 CH0の測定されたモータ回転速度							
0x64 測定された速度 MS32_IM_SPD1 4 R 0x000000000 CH1の測定されたモータ回転速度		測定された速度					
0x68 MS32_IM_SPD2 4 R 0x00000000 CH2の測定されたモータ回転速度							
0x6c MS32_IM_SPD3 4 R 0x00000000 CH3の測定されたモータ回転速度							
0x70 測定されたモータ電流値 MS16_IM_CUR0 2 R 0x0000 CH0の測定されたモータ電流値	0x70	測定されたモータ雷流値	MS16_IM_CUR0	2	R	0x0000	CH0の測定されたモータ電流値
0v72 ********** MC16 IM CUD1 2 D 0v0000 OU1の測点されます 5高法法	0x72	/////////////////////////////////////	MS16_IM_CUR1	2	R	0x0000	CH1の測定されたモータ電流値

0x74		MS16_IM_CUR2	2	R	0x0000	CH2の測定されたモータ電流値
0x76	測定されたモータ電流値 .	MS16_IM_CUR3	2	R	0x0000	CH3の測定されたモータ電流値
0x78	モーターアラート	MU16_IM_ERR0	2	R	0x0000	CH1のモーターアラート
0x7a		MU16_IM_ERR1	2	R	0x0000	CH2のモーターアラート
0x7c		MU16_IM_ERR2	2	R	0x0000	CH3のモーターアラート
0x7e		MU16_IM_ERR3	2	R	0x0000	CH4のモーターアラート
0x80	デジタル入力	MU16_M_DI	2	R	0×0000	b0-7:CN5, b8:PWR-BTN
0x82	バッテリー電圧	MU16_M_VI	2	R	0x0000	電圧と数値の関係式: 29.7V = 0x0FFF, 0.0V = 0x0000
0x84	予約	_	12	_	_	システム予約済み
0x90	速度制御:X速度[mm/s]	MS16_S_XS	2	R/W	0x0000	速度制御時のX方向移動速度
0x92	速度制御:Y速度[mm/s]	MS16_S_YS	2	R/W	0x0000	速度制御時のY方向移動速度
0x94	速度制御:旋回速度[mrad/s]	MS16_S_ZS	2	R/W	0x0000	速度制御時の旋回速度
0x96	予約	_	74	_	_	システム予約済み
0xe0	ユーザー領域	_	32	R/W	_	ユーザーが自由に使用可能な領域

[※]ホイールモータが接続された制御基板VS-WRC058と、ステアリングモータが接続されたハブ基板VS-CN028それぞれが独立したメモリマップを持ちます。