调试：

1. 主轴状态，IS\_running系列参数采集
2. 主轴指令速度，主轴实际速度为0

HNC\_CHAN\_CMD\_SPDL\_SPEED 主轴指令速度 {Get(fBit64)}  
HNC\_CHAN\_ACT\_SPDL\_SPEED 主轴实际速度 {Get(fBit64)}  
HNC\_CHAN\_SPDL\_OVERRIDE 主轴修调 {Get(Bit32)}

1. 主轴修调 通道模态
2. XYZ的剩余进给

HNC\_AXIS\_FOLLOW\_ERR 跟踪误差 {Get(Bit32)} 米度单位  
HNC\_AXIS\_SYN\_ERR 同步误差{Get(Bit32)} 米度单位

HNC\_AXIS\_LEFT\_TOGO 剩余进给 {Get(Bit32)} 米度单位