|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **变量名** | **变量符号** | **类型** | **类型解释** | **初始值** | **变量注释** | **变量标识位** | **最小值** | **最大值** |
| 最大起飞N1R控制目标 | N1RDem\_MTO | float | 中间变量 | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大推力N1R控制目标 | N1RDem\_MAX | float | 中间变量 | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_MTO | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞引气修正量 | DN1Rbleedmto | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 推力配平修正量 | DN1RTrimmto | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 起飞/复飞（不含灵活起飞）推力等级N1rp最小限制 | PD\_N1RDemTOLmt | float | 可调参数 | 0.75 |  | 1 | 0.5 | 1 |
| 低压转子相对换算转速设计值 | N1RDesign | float | 常数 | 3866 | 常数，一般不变 | 1 | 3866 | 3866 |
| 复飞N1R控制目标 | N1RDem\_GA | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 复飞N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_GA | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 复飞引气修正量 | DN1Rbleedga | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 复飞推力配平修正量 | DN1RTrimga | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞1 N1R控制目标 | N1RDem\_DTO1 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞1N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_DTO1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞1DTO1的引气修正量 | DN1Rbleeddto1 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞1的推力配平修正量 | DN1RTrimdto1 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞2 N1R控制目标 | N1RDem\_DTO2 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞2N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_DTO2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞2DTO2的引气修正量 | DN1Rbleeddto2 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力起飞2的推力配平修正量 | DN1RTrimdto2 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 增推力起飞N1R控制目标 | N1RDem\_Bump | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 增推力起飞N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_Bump | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 增推力起飞的引气修正量 | DN1Rbleedbump | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 增推力起飞的推力配平修正量 | DN1RTrimbump | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活起飞N1R控制目标 | N1RDem\_FLEXTO | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活起飞N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_FLEXTO | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活起飞的引气修正量 | DN1Rbleedflexto | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活起飞的推力配平修正量 | DN1RTrimflexto | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活起飞推力等级N1rp最小限制 | PD\_N1RDemFlexLmt | float | 可调参数 | 0.7 |  | 1 | 0.5 | 1 |
| 最大连续N1R控制目标 | N1RDem\_MCT | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_MCT | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续的引气修正量 | DN1Rbleedmct | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续的推力配平修正量 | DN1RTrimmct | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 起飞域N1R控制目标 | N1RDem\_PLATO | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_MCL | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升的引气修正量 | DN1Rbleedmcl | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升的推力配平修正量 | DN1RTrimmcl | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升1 N1R控制目标 | N1RDem\_DCL1 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升1 N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_DCL1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升1 的引气修正量 | DN1Rbleeddcl1 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升1 的推力配平修正量 | DN1RTrimdcl1 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升2 N1R控制目标 | N1RDem\_DCL2 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升2N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_DCL2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升2的引气修正量 | DN1Rbleeddcl2 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 减推力爬升2的推力配平修正量 | DN1RTrimdcl2 | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航N1R基准控制目标 | N1RDemBase\_MCR | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航的引气修正量 | DN1Rbleedmcr | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航的推力配平修正量 | DN1RTrimmcr | float | 中间变量 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 爬升域N1R控制目标 | N1RDem\_PLACL | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大反推调节计划 | PS\_MREV\_H | int |  | 27 |  | 2 | 27 | 27 |
| 环境温差 | Dtamb | float |  | 0 |  | 1 | -200 | 200 |
| 最大推力N1R控制目标增量 | dN1RDem\_MAX | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大推力增量调节计划表 | PS\_MAX\_Ma | int |  | 23 |  | 2 | 23 | 23 |
| 慢车域实时N2R25控制目标 | N2R25Dem\_PLAIdle | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 高低压换算转速N25R25-N1R转换关系表 | N2R25N1Rbak | int | 可调参数 | 1 |  | 2 | 1 | 1 |
| 低压转于物理换算转速 | N1r | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 6000 |
| 慢车域实时N1R控制目标 | N1RDem\_PLAIdle | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| PLA和N1RDem\_PLATO和N1RDem\_MAX之间的线性插值表 | PS\_PLA\_N1RDem\_PLATO\_MAX | int |  | 37 | 自命名 | 2 | 37 | 37 |
| PLA和N1RDem\_MCT和N1RDem\_PLATO之间的线性插值表 | PS\_PLA\_N1RDem\_MCT\_PLATO | int |  | 35 | 自命名 | 2 | 35 | 35 |
| PLA和N1RDem\_PLACL和N1RDem\_MCT之间的线性插值表 | PS\_PLA\_N1RDem\_PLACL\_MCT | int |  | 36 | 自命名 | 2 | 36 | 36 |
| PLA和N1RDem\_MCR和N1RDem\_PLACL之间的线性插值表 | PS\_PLA\_N1RDem\_MCR\_PLACL | int |  | 34 | 自命名 | 2 | 34 | 34 |
| PLA和N1Rtr和N1RDem\_MCR之间的线性插值表 | PS\_PLA\_N1Rtr\_N1RDem\_MCR | int |  | 39 | 自命名 | 2 | 39 | 39 |
| PLA和N1Rtr和N1RDem\_MREV之间的线性插值表 | PS\_PLA\_N1Rtr\_N1RDem\_MREV | int |  | 40 | 自命名 | 2 | 40 | 40 |
| PLA在N1RDem\_MCR和N1RDem\_PLACL+DN1RMod之间的一维线性插值表 | PS\_PLA\_N1RDem\_MCR\_N1RDem\_PLACL\_Plus\_DN1RMod | int |  | 33 | 自命名 | 2 | 33 | 33 |
| PLA在N1RDem\_PLATO+DN1RMod和N1RDem\_MAX之间的一维线性插值表 | PS\_PLA\_N1RDem\_PLATO\_Plus\_DN1RMod\_N1RDem\_MAX | int |  | 38 | 自命名 | 2 | 38 | 38 |
| 转换点转速 | N1Rtr | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| N1R（低压换算转速）控制目标 | N1RDem | float |  | 0 |  | 1 | 0 | 5000 |
| N2R25控制目标 | N2R25Dem | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 地面慢车N2R25控制目标 | N2R25Dem\_GI | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 空中慢车N2R25控制目标 | N2R25Dem\_FI | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 进近慢车N2R25控制目标 | N2R25Dem\_AI | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 反推慢车N2R25控制目标 | N2R25Dem\_RI | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 除慢车、无指定推力等级外N2R25控制目标 | N2R25Dem\_BAK | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | 0 | 20000 |
| 高度 | H | float |  | 0 |  | 1 | -2000 | 50000 |
| 马赫数 | Ma | float |  | 0 |  | 1 | 0 | 2 |
| 最大起飞的ECS正常引气修正表 | PS\_ECSNormalMTO | int |  | 19 |  | 2 | 19 | 19 |
| 最大连续的ECS正常引气修正表 | PS\_ECSNormalMCT | int |  | 18 |  | 2 | 18 | 18 |
| 最大爬升的ECS正常引气修正表 | PS\_ECSNormalMCL | int |  | 16 |  | 2 | 16 | 16 |
| 最大巡航的ECS正常引气修正表 | PS\_ECSNormalMCR | int |  | 17 |  | 2 | 17 | 17 |
| 最大起飞的ECS异常低引气修正表 | PS\_ECSAbnLowMTO | int |  | 15 |  | 2 | 15 | 15 |
| 最大连续的ECS异常低引气修正表 | PS\_ECSAbnLowMCT | int |  | 14 |  | 2 | 14 | 14 |
| 最大爬升的ECS异常低引气修正表 | PS\_ECSAbnLowMCL | int |  | 12 |  | 2 | 12 | 12 |
| 最大巡航的ECS异常低引气修正表 | PS\_ECSAbnLowMCR | int |  | 13 |  | 2 | 13 | 13 |
| 最大起飞的ECS异常高引气修正表 | PS\_ECSAbnHighMTO | int |  | 11 |  | 2 | 11 | 11 |
| 最大连续的ECS异常高引气修正表 | PS\_ECSAbnHighMCT | int |  | 10 |  | 2 | 10 | 10 |
| 最大爬升的ECS异常高引气修正表 | PS\_ECSAbnHighMCL | int |  | 8 |  | 2 | 8 | 8 |
| 最大巡航的ECS异常高引气修正表 | PS\_ECSAbnHighMCR | int |  | 9 |  | 2 | 9 | 9 |
| 最大起飞ecs引气修正表1插值结果 | DN1RECSmto1 | float | 插值表求得的值 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续ecs引气修正表1插值结果 | DN1RECSmct1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升ecs引气修正表1插值结果 | DN1RECSmcl1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航ecs引气修正表1插值结果 | DN1RECSmcr1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞ecs引气修正表2插值结果 | DN1RECSmto2 | float | 插值表求得的值 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续ecs引气修正表2插值结果 | DN1RECSmct2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升ecs引气修正表2插值结果 | DN1RECSmcl2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航ecs引气修正表2插值结果 | DN1RECSmcr2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞ecs引气修正表3插值结果 | DN1RECSmto3 | float | 插值表求得的值 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续ecs引气修正表3插值结果 | DN1RECSmct3 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升ecs引气修正表3插值结果 | DN1RECSmcl3 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航ecs引气修正表3插值结果 | DN1RECSmcr3 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| ECS引气构型 | ECSBleedCfg | int | 0：无引气 1：正常引气 2：异常低引气 3：异常高引气 | 0 |  | 1 | 0 | 3 |
| 最大起飞ecs引气修正N1R控制目标值 | DN1RECSmto | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续ecs引气修正N1R控制目标值 | DN1RECSmct | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升ecs引气修正N1R控制目标值 | DN1RECSmcl | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航ecs引气修正N1R控制目标值 | DN1RECSmcr | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 无引气 | no\_bleed | int |  | 0 |  | 1 | 0 | 0 |
| 正常引气 | norm\_bleed | int |  | 1 |  | 1 | 1 | 1 |
| 异常低引气 | abn\_low\_bleed | int |  | 2 |  | 1 | 2 | 2 |
| 异常高引气 | abn\_high\_bleed | int |  | 3 |  | 1 | 3 | 3 |
| 最大起飞WAI正常引气修正系数表 | PS\_WAINormalMTO | int | 可调参数 | 49 |  | 2 | 49 | 49 |
| 最大起飞WAI正常引气修正系数表1插值 | DDTwaimto1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞WAI正常引气修正系数表2插值 | DDTwaimto2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞调节计划表 | PS\_MTO\_H | int |  | 28 |  | 2 | 28 | 28 |
| 最大起飞WAI正常引气修正N1R控制目标 | N1RDemWAI1\_MTO | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续WAI正常引气修正系数表 | PS\_WAINormalMCT | int | 可调参数 | 48 |  | 2 | 48 | 48 |
| 最大连续WAI正常引气修正系数表1插值 | DDTwaimct1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续WAI正常引气修正系数表2插值 | DDTwaimct2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续调节计划表 | PS\_MCT\_H | int |  | 26 |  | 2 | 26 | 26 |
| 最大连续WAI正常引气修正N1R控制目标 | N1RDemWAI1\_MCT | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞WAI异常高引气修正系数表 | PS\_WAIAbnHighMTO | int | 可调参数 | 45 |  | 2 | 45 | 45 |
| 最大起飞WAI正常引气修正N1R控制目标 | N1RDemWAI2\_MTO | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续WAI异常高引气修正系数表 | PS\_WAIAbnHighMCT | int | 可调参数 | 44 |  | 2 | 44 | 44 |
| 最大连续WAI正常引气修正N1R控制目标 | N1RDemWAI2\_MCT | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升WAI正常引气修正系数表 | PS\_WAINormalMCL | int | 可调参数 | 46 |  | 2 | 46 | 46 |
| 最大爬升WAI正常引气修正N1R控制目标 | DN1RWAImcl1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航WAI正常引气修正系数表 | PS\_WAINormalMCR | int | 可调参数 | 47 |  | 2 | 47 | 47 |
| 最大巡航WAI正常引气修正N1R控制目标 | DN1RWAImcr1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升WAI异常高引气修正系数表 | PS\_WAIAbnHighMCL | int | 可调参数 | 42 |  | 2 | 42 | 42 |
| 最大爬升WAI异常引气修正N1R控制目标 | DN1RWAImcl2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航WAI异常高引气修正系数表 | PS\_WAIAbnHighMCR | int | 可调参数 | 43 |  | 2 | 43 | 43 |
| 最大巡航WAI异常引气修正N1R控制目标 | DN1RWAImcr2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| WAI引气构型 | WAIBleedCfg | int | 0：无引气 1：正常引气 2：异常低引气 3：异常高引气 | 0 |  | 1 | 0 | 3 |
| 最大起飞WAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RWAImto | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续WAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RWAImct | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升WAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RWAImcl | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航WAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RWAImcr | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞NAI引气修正系数表 | PS\_NAIOpenMTO | int |  | 32 |  | 2 | 32 | 32 |
| 最大起飞NAI引气修正系数插值1 | DDTnaimto1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大起飞NAI引气修正N1R控制目标1 | N1RDemNAI1\_MTO | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续NAI引气修正系数表 | PS\_NAIOpenMCT | int |  | 31 |  | 2 | 31 | 31 |
| 最大连续NAI引气修正系数插值1 | DDTnaimct1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续NAI引气修正N1R控制目标1 | N1RDemNAI1\_MCT | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升NAI引气修正表 | PS\_NAIOpenMCL | int |  | 29 |  | 2 | 29 | 29 |
| 最大爬升NAI引气修正系数插值1 | DN1RNAImcl1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航NAI引气修正表 | PS\_NAIOpenMCR | int |  | 30 |  | 2 | 30 | 30 |
| 最大巡航NAI引气修正系数插值1 | DN1RNAImcr1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 短舱防冰控制指令 | nai\_control | bool | 0: 关闭 1: 开启 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 最大起飞NAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RNAImto | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大连续NAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RNAImct | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升NAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RNAImcl | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航NAI引气修正N1R控制目标值 | DN1RNAImcr | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| N1配平使能 | N1\_trim\_enable | bool | 0: 无效 1: 有效 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| N1Trim有效标识 | N1Trim\_signal | bool | 0: 无效 1: 有效 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 加减速状态字 | dspeed\_state | int | 0: 稳态 1: 加速 2: 减速 | 0 |  | 1 | 0 | 2 |
| 本时刻之前1s内PLA变化量 | dPLA | float |  | 0 |  | 1 | -33 | 85 |
| 推力配平本时刻之前1s内PLA变化量 | PD\_atrimpla | float | 可调参数 | 2 |  | 1 | -33 | 85 |
| 推力配平标志 | atrim | bool | 0: 不进行配平 1: 进行配平 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 推力配平转速下限 | PD\_N1TrimLowCo | float | 可调参数 | -2.5 | 单位：%；推力配平转速下限 | 1 | -10 | 0 |
| 推力配平N1转速 | N1Trim | float | 默认有效（后续版本已经删除） | 1 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 推力配平转速上限 | PD\_N1TrimUpCo | float | 可调参数 | 2.5 | 单位：%；推力配平转速上限 | 1 | 0 | 10 |
| 低压设计点转速 | N1Design | float | 常数 | 3652 | 设计点转速，固定不变 | 1 | 3652 | 3652 |
| 推力配平修正量 | DN1RDemTrim | float |  | 0 | 推力配平修正量，即采用推力配平时对发动机控制目标转速的影响量 | 1 | -30000 | 30000 |
| 风扇进口总温 | T12 | float |  | 0 |  | 1 | 0 | 1000 |
| 推力配平修正量 | DN1DemTrim | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 准最大推力N1R控制目标 | N1RDem\_TO2MAX | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 起飞N1R控制目标 | N1RDem\_TO | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 连续N1R控制目标 | N1RDem\_CT | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大爬升N1R控制目标 | N1RDem\_MCL | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 爬升N1R控制目标 | N1RDem\_CL | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大巡航N1R控制目标 | N1RDem\_MCR | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 巡航N1R控制目标 | N1RDem\_CR | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 反推N1R控制目标 | N1RDem\_REV | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 最大反推N1R控制目标 | N1RDem\_MREV | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| N1R指示量 | N1RDemInd | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| N1R备份控制目标 | N1RDem\_BAK | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 推力控制转速目标值的计算周期 | thrust\_calculate\_circle | int |  | 0 | 单位: ms | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活温差标志 | flex\_dT\_flag | bool | 0:异常 1:正常 | 1 |  | 1 | 0 | 1 |
| 发动机状态 | engine\_state | int | 0:初始状态 1:地面待机状态 2:空中待机状态 3:冷运转 4:假开车/油封/启封 5:正常停车 6:紧急停车 7:地面起动中止 8:空中起动中止状态 9:正常地面起动状态 10:空中辅助起动状态 11:稳态风车起动状态 12:高转速风车起动状态 13:快速风车起动状态 14:慢车状态 15:慢车以上状态 16:中断起飞状态 | 0 |  | 1 | 0 | 16 |
| 初始状态 | ES\_origin | int |  | 0 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 0 | 0 |
| 地面待机状态 | ES\_ground\_standby | int |  | 1 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 1 | 1 |
| 空中待机状态 | ES\_flight\_standby | int |  | 2 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 2 | 2 |
| 冷运转 | ES\_cold\_operation | int |  | 3 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 3 | 3 |
| 假开车/油封/启封 | ES\_DR\_OS\_Us | int |  | 4 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 4 | 4 |
| 正常停车 | ES\_normal\_stop | int |  | 5 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 5 | 5 |
| 紧急停车 | ES\_emergency\_stop | int |  | 6 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 6 | 6 |
| 地面起动中止 | ES\_ground\_start\_termination | int |  | 7 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 7 | 7 |
| 空中起动中止状态 | ES\_flight\_start\_terminnation | int |  | 8 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 8 | 8 |
| 正常地面起动状态 | ES\_ground\_start | int |  | 9 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 9 | 9 |
| 空中辅助起动状态 | ES\_assist\_start | int |  | 10 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 10 | 10 |
| 稳态风车起动状态 | ES\_windmill\_start | int |  | 11 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 11 | 11 |
| 高转速风车起动状态 | ES\_Hwindmill\_start | int |  | 12 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 12 | 12 |
| 快速风车起动状态 | ES\_Qwindmill\_start | int |  | 13 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 13 | 13 |
| 慢车状态 | ES\_idle | int |  | 14 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 14 | 14 |
| 慢车以上状态 | ES\_above\_idle | int |  | 15 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 15 | 15 |
| 中断起飞状态 | ES\_flight\_interrupt | int |  | 16 | 变量“engine\_state”的一种情况 | 0 | 16 | 16 |
| 推力等级 | thrust\_level | int | 0:无推力 1:反推 2:反推慢车 3:地面慢车 4:空中慢车 5:进近慢车 6:巡航 7:最大巡航 8:爬升 9:最大爬升 10:减推力爬升1 11:减推力爬升2 12:连续 13:最大连续 14:起飞 15:正常起飞 16:最大起飞 17:减推力起飞 18:增推力起飞 19:灵活起飞 20:复飞 21:最大推力 22:最大反推 23:最大起飞至最大推力 | 0 |  | 1 | 0 | 23 |
| 推力等级\_无指定推力 | level\_default | int | 无推力 | 0 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 0 | 0 |
| 推力等级\_最大反推 | level\_MREV | int | 最大反推 | 1 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 1 | 1 |
| 推力等级\_反推 | level\_REV | int | 反推 | 2 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 2 | 2 |
| 推力等级\_反推慢车 | level\_RI | int | 反推慢车 | 3 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 3 | 3 |
| 推力等级\_地面慢车 | level\_GI | int | 地面慢车 | 4 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 4 | 4 |
| 推力等级\_空中慢车 | level\_FI | int | 空中慢车 | 5 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 5 | 5 |
| 推力等级\_进近慢车 | level\_AI | int | 进近慢车 | 6 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 6 | 6 |
| 推力等级\_巡航 | level\_CR | int | 巡航 | 7 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 7 | 7 |
| 推力等级\_最大巡航 | level\_MCR | int | 最大巡航 | 8 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 8 | 8 |
| 推力等级\_爬升 | level\_CL | int | 爬升 | 9 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 9 | 9 |
| 推力等级\_最大爬升 | level\_MCL | int | 最大爬升 | 10 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 10 | 10 |
| 推力等级\_减推力爬升1 | level\_DCL1 | int | 减推力爬升1 | 11 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 11 | 11 |
| 推力等级\_减推力爬升2 | level\_DCL2 | int | 减推力爬升2 | 12 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 12 | 12 |
| 推力等级\_连续 | level\_CT | int | 连续 | 13 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 13 | 13 |
| 推力等级\_最大连续 | level\_MCT | int | 最大连续 | 14 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 14 | 14 |
| 推力等级\_起飞 | level\_TO | int | 起飞 | 15 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 15 | 15 |
| 推力等级\_最大起飞 | level\_MTO | int | 最大起飞 | 16 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 16 | 16 |
| 推力等级\_减推力起飞1 | level\_DTO1 | int | 减推力起飞1 | 17 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 17 | 17 |
| 推力等级\_减推力起飞2 | level\_DTO2 | int | 减推力起飞2 | 18 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 18 | 18 |
| 推力等级\_增推力起飞 | level\_Bump | int | 增推力起飞 | 19 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 19 | 19 |
| 推力等级\_灵活起飞 | level\_FLEXTO | int | 灵活起飞 | 20 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 20 | 20 |
| 推力等级\_复飞 | level\_GA | int | 复飞 | 21 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 21 | 21 |
| 推力等级\_最大推力 | level\_MAX | int | 最大推力 | 22 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 22 | 22 |
| 推力等级\_准最大推力 | level\_TO2MAX | int | 准最大推力 | 23 | 变量“thrust\_level”的一种情况 | 0 | 23 | 23 |
| 油门杆（推力杆）角度 | PLA | float |  | 0 | 单位: ° | 1 | -33 | 85 |
| 轮载信号 | airdis\_WOW | bool | 0: 空中 1: 地面 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 进近指示 | approach\_air | bool | 0: 进近 1: 未进近 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 起飞锁定判断的推力等级需求 | TL\_require | int | 0:减推力起飞1;  1:减推力起飞2;  2:复飞;  3:增推力起飞;  4: 灵活起飞;  5: 减推力爬升1;  6: 减推力爬升2 | 0 |  | 1 | 0 | 6 |
| 推力等级需求\_减推力起飞1 | DTO1 | int | 减推力起飞1 | 0 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 0 | 0 |
| 推力等级需求\_减推力起飞2 | DTO2 | int | 减推力起飞2 | 1 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 1 | 1 |
| 推力等级需求\_复飞 | GA | int | 复飞 | 2 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 2 | 2 |
| 推力等级需求\_增推力起飞 | Bump | int | 增推力起飞 | 3 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 3 | 3 |
| 推力等级需求\_灵活起飞 | FLEXTO | int | 灵活起飞 | 4 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 4 | 4 |
| 推力等级需求\_减推力爬升1 | DCL1 | int | 减推力爬升1 | 5 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 5 | 5 |
| 推力等级需求\_减推力爬升2 | DCL2 | int | 减推力爬升2 | 6 | 变量“TL\_require”的一种情况 | 0 | 6 | 6 |
| N1公差修正量 | DN1RMod | float | 由N1R公差修正等级PD\_DN1RMod1~8选择；可调参数 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 地面慢车调节计划表 | PS\_GI\_H | int |  | 22 |  | 2 | 22 | 22 |
| 空中慢车调节计划表 | PS\_FI\_H | int |  | 20 |  | 2 | 20 | 20 |
| 进近慢车调节计划表 | PS\_AI\_H | int |  | 2 |  | 2 | 2 | 2 |
| 反推慢车调节计划表 | PS\_RI\_H | int |  | 41 |  | 2 | 41 | 41 |
| 应用软件控制模式 | software\_control\_mode | int | 0:低压换算转速控制模式 1:高压换算转速控制模式 | 0 |  | 1 | 0 | 6 |
| 低压换算转速控制模式 | Low\_Press\_Control\_Mode | int |  | 0 |  | 0 | 0 | 0 |
| 高压换算转速控制模式 | High\_Press\_Control\_Mode | int |  | 1 |  | 0 | 1 | 1 |
| 应用软件控制模式 | logic\_transition\_mode | int | 0:转换逻辑一控制模式 1:转换逻辑二控制模式 | 0 |  | 1 | 0 | 6 |
| 转换逻辑一控制模式 | Logic1\_Control\_Mode | int |  | 0 |  | 0 | 2 | 2 |
| 转换逻辑二控制模式 | Logic2\_Control\_Mode | int |  | 1 |  | 0 | 3 | 3 |
| 锁定起飞参数标志 | lock\_to\_params\_flag | bool | 0: 不锁定 1: 锁定 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 起飞锁定指令可启动标志 | to\_lock\_sig\_enable | bool | 0: 不可启动 1: 可启动 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 起飞锁定指令 | to\_lock\_sig | bool | 0: 无效 1: 有效 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| N1R最终控制目标 | N1rDmd | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| N2R25最终控制目标 | N2r25Dmd | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 飞机校准表速 | CAS | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 起飞锁定指令有效的校准空速CAS上限 | PD\_ToLockCASHigh | float | 可调参数 | 85 | 单位：knots；起飞锁定指令有效的校准空速CAS上限（85节） | 1 | 0 | 1000 |
| 起飞高度 | H\_TO | float | 起飞高度 | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 起飞锁定指令无效的高度下限 | PD\_ToLockHLow | float | 可调参数 | 122 | 单位：m；起飞锁定指令无效的高度下限（122m） | 1 | 0 | 20000 |
| 起飞锁定指令有效的校准空速CAS下限 | PD\_ToLockCASLow | float | 可调参数 | 40 | 单位：knots；起飞锁定指令有效的校准空速CAS下限（40节） | 1 | 0 | 1000 |
| 起飞阶段指令可启动标志 | to\_phase\_sig\_enable | bool | 0: 不可启动 1: 可启动 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 起飞阶段指令 | to\_phase\_sig | bool | 0: 无效 1: 有效 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| 轮载信号为地面的维持时间 | WOW\_ground\_time | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| （未给出） | PD\_ToPhaseTime1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| （未给出） | PD\_ToPhaseCASHigh | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 轮载信号从空中变成地面的时间 | WOW\_to\_ground\_time | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| （未给出） | PD\_ToPhaseTime2 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| （未给出） | PD\_ToPhaseHLow | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| （未给出） | PD\_ToPhaseCASLow | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 灵活温差 | DTFLEX | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 复飞调节计划 | PS\_GA\_H | int |  | 21 |  | 2 | 21 | 21 |
| 减推力起飞1调节计划 | PS\_DTO1\_H | int |  | 6 |  | 2 | 6 | 6 |
| 减推力起飞2调节计划 | PS\_DTO2\_H | int |  | 7 |  | 2 | 7 | 7 |
| 增推力起飞调节计划 | PS\_Bump\_H | int |  | 3 |  | 2 | 3 | 3 |
| 最大爬升调节计划 | PS\_MCL\_H | int |  | 24 |  | 2 | 24 | 24 |
| 减推力爬升1调节计划 | PS\_DCL1\_H | int |  | 4 |  | 2 | 4 | 4 |
| 减推力爬升2调节计划 | PS\_DCL2\_H | int |  | 5 |  | 2 | 5 | 5 |
| 最大巡航调节计划 | PS\_MCR\_H | int |  | 25 |  | 2 | 25 | 25 |
| N2双通道传感器故障对应的N1R目标值变化率限制 | PD\_DN1RCoN2Flt | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 慢车转换逻辑一：转换区间PLA增量角度 | PD\_IdleSwitchPlaThsld | float | 可调参数 | 5 |  | 1 | 0 | 50 |
| 转换过程N1R控制目标 | N1Rrd | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 转换过程N2R25控制目标 | N2R25rd | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 上一周期低压换算转速值 | N1RPre | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 慢车转换逻辑一：根据本周期低压换算转速测量值增加0.1%计算本周期低压换算转速N1R\_2 | PD\_DeltN1RCo | float |  | 0.005 | 可调，慢车转换逻辑一：根据本周期低压换算转速测量值增加0.1%计算本周期低压换算转速N1R\_2; | 1 | 0 | 1 |
| 退出慢车转换逻辑一：当本周期低压换算转速目标值N1Rrd与转换点处（对应时刻）的低压换算转速N1Rtr间距绝对值小于2% | PD\_N1RpIdleOut | float | 可调参数 | 0.02 | 退出慢车转换逻辑一：当本周期低压换算转速目标值N1Rrd与转换点处（对应时刻）的低压换算转速N1Rtr间距绝对值小于2% | 1 | 0 | 1 |
| 退出慢车转换逻辑一：油门杆离开慢车域5s | PD\_IdleOutTime | float | 可调参数 | 2 | 退出慢车转换逻辑一：油门杆离开慢车域5s | 1 | 0 | 100 |
| 高压换算转速 | N2R25p | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 低压换算转速 | N1Rp | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 可调，退出慢车转换逻辑一：本周期高压换算转速N2R25大于90% | PD\_IdleSwitchN2R25pMax | float | 可调参数 | 0.85 | 退出慢车转换逻辑一：本周期高压换算转速N2R25大于90% | 1 | 0 | 1.2 |
| 可调，退出慢车转换逻辑一：本周期低压换算转速N1R大于75% | PD\_IdleSwitchN1RpMax | float | 可调参数 | 0.4 | 退出慢车转换逻辑一：本周期低压换算转速N1R大于75% | 1 | 0 | 1.2 |
| 高压转子物理换算转速 | N2r25 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 高压转子相对换算转速设计点值 | N2R25Design | float | 常数 | 16680 | 单位: rpm | 1 | 16680 | 16680 |
| 慢车转换逻辑二进入转速条件 | PD\_DN2R25Switch | float |  | 0.05 | 慢车转换逻辑二进入转速条件，单位: rpm | 1 | 0 | 0.5 |
| 慢车转换逻辑二转速参数：增加0.1%计算本周期高压换算转速目标值N2R25rd单位: rpm | PD\_DeltN2R25Co | float |  | 0.05 | 慢车转换逻辑二转速参数：增加0.1%计算本周期高压换算转速目标值N2R25rd单位: rpm | 1 | 0 | 1 |
| 退出慢车转换逻辑二PLA维持时间；油门杆进入慢车域5s | PD\_IdleInTime | float | 可调参数 | 3 | 退出慢车转换逻辑二PLA维持时间；油门杆进入慢车域5s | 1 | 0 | 100 |
| 高压转子换算转速百分比 | N2r25p | float |  | 0 |  | 1 | 0 | 1.2 |
| 低压转子换算转速百分比 | N1rp | float |  | 0 |  | 1 | 0 | 1.2 |
| 退出慢车转换逻辑二：高压换算转速小于70% | PD\_IdleSwitchN2R25pMin | float |  | 0.7 | 退出慢车转换逻辑二：高压换算转速小于70%，可调 | 1 | 0 | 1.2 |
| 退出慢车转换逻辑二：低压换算转速小于20% | PD\_IdleSwitchN1RpMin | float |  | 0.2 | 退出慢车转换逻辑二：低压换算转速小于20%，可调 | 1 | 0 | 1.2 |
| 正常高压换算转速控制 | N2R25\_1 | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| N2双通道传感器故障标志 | N2\_dual\_channel\_sensor\_fault\_flag | bool | 0: 无故障 1: 有故障 | 0 |  | 1 | 0 | 1 |
| N1公差修正等级 | PD\_N1RMod | int |  | 0 | 这个公差修正等级是PPU通信输出的 | 1 | -30000 | 30000 |
| PPU通信输出 | PPU\_output | int |  | 0 | 提供N1公差修正等级选择的输入 | 0 | -30000 | 30000 |
| 退出慢车转换逻辑二转速系数：本周期N2R25rd与N2R25\_1间距绝对值小于1% | PD\_N2R25pIdleIn1 | float | 可调参数 | 0.01 | 退出慢车转换逻辑二转速系数：本周期N2R25rd与N2R25\_1间距绝对值小于1% | 1 | 0 | 1 |
| 慢车转换逻辑二：高压换算转速与慢车期望转速的间距的绝对值大于2%，退出慢车转换逻辑二；单位：s | PD\_N2R25pIdleIn3 | float | 可调参数 | 0.02 | 慢车转换逻辑二：高压换算转速与慢车期望转速的间距的绝对值大于2%，退出慢车转换逻辑二；单位：s | 1 | 0 | 1 |
| 中间变量 | Temp | float |  | 0 |  | 1 | -30000 | 30000 |
| 低压换算转速\_1 | N1R\_1 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |
| 低压换算转速\_2 | N1R\_2 | float |  | 0 | 单位: rpm | 1 | -30000 | 30000 |