子ドレス 会社会初         用液 会社会初         名前 (日本会)         プイズ (日本会)         R/W         初期位 (日本会)         コメント           6:000 0:002 0:002 0:003 0:004 0:004 0:005 0:006 0:007 0:006 0:007 0:0			1				(2022.08.04)
6g/ptm				サイズ			
### 15-15-15   Mull6_FSYSNAME 2 R 0x21   0x21   0x21   0x21   0x24   が認識所向か	(複数の場	用途	名前	(Byte)	R/W	初期値	コメント
6x02         ファーAウェアリビジョン (MU16_FIRMREY Lange)         2 R Ox00         0x00 (MU16_FIRMREY Lange)         2 R Ox00         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMREY Lange)         4 R Ox00         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMREY Lange)         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMREY Lange)         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMREY Lange)         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMREY Lange)         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMIN_FIRMEY Lange)         0x0000で何もしない。 (MU16_FIRMIN_FIRMI	合は先頭)			(5)(0)			
Ox 0.04   利益時間(mx)	0x00	システム名	MU16_SYSNAME	2	R	0x21	
DATE	0x02	ファームウェアリビジョン	MU16_FIRMREV	2	R	0x07	
0x808         ウォッチドッグタイマー         MU16_WOT         2         R/W         0x0000         0xffffでモータ停止、 それ以外でカウントダウン[ma]           0x0d         ジャンパ         MU16_POWOFF_T         2         R/W         0x00         b3 の企業的に認施したデッシンパの値           0x10         モータEnable         MU8_DEN         1         R/W         0x00         b6 1 でCHIOH力Enable, 0でDisable bi: 1でCHIOH力Enable, 0でDisable bi: 1でCHIOHDEnable, 0でDisable bi: 10でCHIOHDEnable, 0でDisable bi: 10でCHIOHDEnable, 0でDisable bi: 10でCHIO	0x04	経過時間(ms)	MU32_TRIPTIME	4	R	0x00	
Ox.0d         ジャンパ         MU8_MODE         1         R         Ox.00         それ以外でカウントメウンド画と           0x.0e         電声のFF         MUIE_POWOFF_T         2         R/W         0x.00         mssekpt_EREMAPDATE           0x.10         モータEmble         MU8_OEN         1         R/W         0x.00         0x.1 **CCH1#±DFanable. 0**CDisable in the Poworbathe in Poworba							0x0000で何もしない、
Oxion	0x08	ウォッチドッグタイマー	MU16_WDT	2	R/W	0x0000	Oxffffでモータ停止、
Decompose							それ以外でカウントダウン[ms]
Dec   電源のFF	0x0d	ジャンパ	MU8 MODE	1	R	0x00	b3-0:起動時に認識したジャンパの値
0x10         モータEnable         MU8_O_EN         1         R/W         0x00         80: 1 でCH0出方Enable, 0 でDisable 81: 1 でCH1出方Enable, 0 でDisable 81: 1 で CH1 出方Enable, 0 でDisable 81: 1 で CH1 またに Post 1 で Disable 81: 1 で CH1 またに Post 1 で Disable 81: 1 で CH1 またに Post 2 で Disable 81: 1 で CMD Post 2 で Disable 81: 1 で CMD Post 2 で Disable 81: 1 で CMD Post 2 の Disable 81: 1 で CMD Post 2 で Disable 81: 1 で CMD Post 2 で Disable 81: 1 で CMD Post 2 の Disable 81: 1 で CMD Post 2 Disable 81: 1 で							
0x10	0,100	- Buston		_	.,	0.00	
Dx11	0x10	モータEnable	MU8_O_EN	1	R/W	0x00	
Ox11				<del> </del>			
0x11		モータトリガ	MU8_TRIG	1	R/W	0x00	
0x12   シャットダウン竜圧   MU16_SD_VI 2   R/W   0x044F   電圧と数値の関係式・29.7V = 0x0FFF   0x14   辺による転件特止設定   MU16_OD_DI 2   R/W   0x0064   運圧と数値の関係式・29.7V = 0x0FFF   0x18   がしまる転件特止設定   MU16_SPD_TO 2   R/W   0x0064   加算時間   MU16_MOVE_TO 2   R/W   0x0064   MU16_MOVE_TO 2   R/W   0x0000   位置制御時のモータ0比例ゲイン   MS16_FB_PGD 2   R/W   0x0100   位置制御時のモータ0比例ゲイン   MS16_FB_PGD 2   R/W   0x0100   位置制御時のモータ1比例ゲイン   MU16_FB_ALIMI 2   R/W   0x0010   位置制御時のモータ1比例ゲイン   MU16_FB_ALIMI 2   R/W   0x0010   位置制御時のモータ1比例ゲイン   MU16_FB_DLIMI 2   R/W   0x0040   MU16_FB_DLIMI 2   R/W   0x1000   MU16_FB_DLIMI 2   R/W   0x1000   MU16_FB_DLIMI 2   R/W   0x1000   MU10%が0x1000   位置制御時のモータ0のパンテ   MU16_FB_DLIMI 2   R/W   0x0000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ0のパンテ   MS32_T_POS0   4 R/W   0x00000000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ0のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1のパンチ   100%が0x1000   位置制御時のモータ1と同グが0x1000   位置制御時のモータ1と同グが0x1000   位置制御時のモータ1と同グが0x1000   100%が0x1000   位置制御時のモータ1と同グが0x1000   100%が0x1000   位置制御時のモータ1と同グが0x1000   100%が0x1000   100%が	0x11						
0x12         シャットダウン電圧         MU16_SD_VI         2         R/W         0x044F         電圧と数値の関係式。29.7V - 0x0FFF           0x14         Diによる動作停止設定         MU16_GD_DI         2         R/W         0x01FF         対応するM_DIが1ならMU8_O_EN-Oになる           0x18         加算時間         MU16_MOVE_TO         2         R/W         0x00000         位置制御時のモータ0比例ゲイン           0x20         比例ゲイン         MS16_FB_PG0         2         R/W         0x0100         位置制御時のモータ1比例ゲイン           0x22         MU16_FB_LIMID         2         R/W         0x0100         位置制御時のモータ1比例ゲイン           0x26         MU16_FB_LIMID         2         R/W         0x0010         位置制御時のモータ1比例ゲイン           0x28         減速度上限         MU16_FB_DLIMID         2         R/W         0x0040           0x2e         出力上限         MU16_FB_DLIMID         2         R/W         0x0040           0x30         バンチ         MU16_FB_DLIMID         2         R/W         0x0040           0x34         予約         —         12         —         0x0040           0x34         予約         —         12         —         0x79-X-予約済み           0x4e         アンコーダ目標位置         MS32_TPOS1         4         R/W         0x00000000							
0x14         DIによる動作停止設定         MU16_00_DI         2         R/W         0x01FF         対応するM_DIが1ならMU8_0_EN=0になる           0x18         加算時間         MU16_SPD_TO         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ0比例ゲイン           0x20         比例ゲイン         MS16_FB_PG0         2         R/W         0x0100         位置制御時のモータ0比例ゲイン           0x24         加速度上限         MU16_FB_ALIM0         2         R/W         0x0010         位置制御時のモータ0比例ゲイン           0x28         加速度上限         MU16_FB_ALIM0         2         R/W         0x0010         位置制御時のモータ1比例ゲイン           0x28         減速度上限         MU16_FB_ALIM0         2         R/W         0x0010         0x0040           0x2a         加达6_FB_DLIM0         2         R/W         0x0040         0x0000         0x0000           0x2a         加力上限         MU16_FB_DLIM0         2         R/W         0x0000         100%が0x1000           0x3a         MU16_FB_PCH0         2         R/W         0x0000         100%が0x1000           0x3a         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         100%が0x1000           0x3a         T_POSOのがが25         4         R/W         0x00000         100%がが0x1000           0x4a <td></td> <td></td> <td></td> <td>_</td> <td></td> <td></td> <td></td>				_			
Ox16   速度計算の基準時間(ms)   MU16_SPD_TO   2 R/W   Ox0000							
0x18         加算時間         MU16_MOVE_TO         2         R/W         0x000         位置制御時のモータ0比例ゲイン           0x20         比例ゲイン         MS16_FB_PG0         2         R/W         0x0100         位置制御時のモータ0比例ゲイン           0x24         加速度上限         MU16_FB_ALIM0         2         R/W         0x0010         位置制御時のモータ1比例ゲイン           0x28         減速度上限         MU16_FB_ALIM0         2         R/W         0x0010         0x0040           0x2a         加土限         MU16_FB_DLIM1         2         R/W         0x0040         0x0040           0x2c         加土股         MU16_FB_DLIM1         2         R/W         0x1000         100%が0x1000           0x30         MU16_FB_PCH0         2         R/W         0x1000         100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ0のパンチ           0x34         予約         —         12         —         0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ           0x4d         エンコーダ目標位置         MS32_TPOS0         4         R/W         0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ           0x4a         エンコーダ目標位置         MS32_TPOS0         4         R/W         0x000000000         AR           0x4c	0x14						対応するM_DIが1ならMU8_O_EN=0になる
Name		速度計算の基準時間(ms)					
MS16_FB_PG1 2 R/W 0x0100 位置制御時のモータ1比例ゲイン		加算時間	MU16_MOVE_T0		1		
0x22	0x20	比例ゲイン	MS16_FB_PG0	2	R/W	0x0100	位置制御時のモータ0比例ゲイン
Muskg上限	0x22	בוקטיל אויקטילי	MS16_FB_PG1	2	R/W	0x0100	位置制御時のモータ1比例ゲイン
0x26         MU16_FB_ALIMI         2         R/W         0x010           0x28         減速度上限         MU16_FB_DLIMO         2         R/W         0x0040           0x2a         出力上限         MU16_FB_DLIMI         2         R/W         0x0000         100%が0x1000           0x2e         出力上限         MU16_FB_DLIMI         2         R/W         0x1000         100%が0x1000           0x30         MU16_FB_PCH0         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ0のパンチ 100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ 100%が0x1000           0x34         予約         —         12         —         —         システム予約済み           0x40         エンコーダ目標位置         MS32_T_POS0         4         R/W         0x00000000         位置制御時のモータ1のパンチ           0x42         T_POSへの加算値         MS32_T_POS0         4         R/W         0x00000000         0           0x42         T_POSへの加算値         MS32_A_POS0         4         R/W         0x00000000         0           0x4e         予約         —         2         —         —         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT1         2         R/W <td>0x24</td> <td>加速度上限</td> <td>MU16_FB_ALIM0</td> <td>2</td> <td>R/W</td> <td>0x0010</td> <td></td>	0x24	加速度上限	MU16_FB_ALIM0	2	R/W	0x0010	
0x2a         類速度上限         MU16_FB_DLIM1         2         R/W         0x0040           0x2c         0x2e         出力上限         MU16_FB_DLIM0         2         R/W         0x1000         100%が0x1000           0x30         0x32         MU16_FB_DCH0         2         R/W         0x0000         100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ0のパンチ 100%が0x1000           0x34         予約         —         12         —         —         システム予約済み           0x40         エンコーダ目標位置         MS32_T_POS0         4         R/W         0x00000000         0x00000000           0x44         エンコーダ目標位置         MS32_A_POS0         4         R/W         0x00000000         0x00000000           0x4e         予約         —         2         —         —         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x00000000           0x52         サ約         —         2         —         —         システム予約済み           0x64         予約         —         12         —         —         システム予約済み           0x65         財産された速度         MS	0x26	加处及工队	MU16_FB_ALIM1	2	R/W	0x0010	
0x2a         MU16_FB_DLIM1         2         R/W         0x0040         0x1000         100%が0x1000           0x2e         出力上限         MU16_FB_OLIM0         2         R/W         0x1000         100%が0x1000           0x30         MU16_FB_PCH0         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ0のパンチ 100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ 100%が0x1000           0x34         予約         -         12         -         -         システム予約済み           0x40         xuxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxxx	0x28	減速度上限	MU16_FB_DLIM0	2	R/W	0x0040	
0x2e         出力上限         MU16_FB_OLIM1         2         R/W         0x1000         100%が0x1000           0x30         バンチ         MU16_FB_PCH0         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ0のバンチ 100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ 100%が0x1000           0x34         予約         —         12         —         —         ンステム予約済み           0x40         エンコーダ目標位置         MS32_T_POS0         4         R/W         0x000000000         ンステム予約済み           0x48         T_POSへの加算値         MS32_A_POS0         4         R/W         0x000000000         ンステム予約済み           0x50         Dx50         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x0000         Dx7         ンステム予約済み           0x50         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x0000         Dx7         ンステム予約済み           0x60         MS2_M_POS0         4         R         0x0000         Dx7         ンステム予約済み           0x6a         測定された速度         MS16_M_SPD0         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS0の差分           0x6a         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT1         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS0	0x2a		MU16_FB_DLIM1	2	R/W	0x0040	
0x2e         MU16_FB_OLIM1         2 R/W 0x1000         100%が0x1000           0x30         MU16_FB_PCH0         2 R/W 0x0000         位置制御時のモータ0のパンチ 100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2 R/W 0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ 100%が0x1000           0x34         予約         - 12 システム予約済み           0x40         エンコーダ目標位置         MS32_T_POS0 4 R/W 0x00000000         A R/W 0x00000000           0x44         T_POSへの加算値         MS32_A_POS0 4 R/W 0x000000000         A R/W 0x00000000           0x4e         予約         - 2 システム予約済み           0x50         MS16_T_OUT0 2 R/W 0x0000         A R/W 0x00000           0x52         MS16_T_OUT1 2 R/W 0x0000           0x54         予約         - 12 システム予約済み           0x60         MS32_M_POS0 4 R Ox00000000           0x64         MS32_M_POS0 4 R Ox000000000           0x64         MS32_M_POS1 4 R Ox00000000           0x64         MS16_M_SPD0 2 R Ox000000000           MS16_M_SPD1 2 R Ox00000000000000000000000000000000000	0x2c	出力上限	MU16_FB_OLIM0	2	R/W	0x1000	100%が0x1000
0x30         パンチ         MU16_FB_PCH0         2         R/W         0x0000         100%が0x1000           0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ1のパンチ 100%が0x1000           0x34         予約         —         12         —         —         システム予約済み           0x40         TUDOS のが算値         MS32_T_POS0         4         R/W         0x00000000         MS32_A_POS0         4         R/W         0x00000000           0x4e         予約         —         2         —         —         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x0000         0x000           0x52         サ約         —         12         —         —         システム予約済み           0x60         MS16_T_OUT1         2         R/W         0x0000         0x000           0x64         予約         —         12         —         —         システム予約済み           0x60         MS2_M_POS1         4         R         0x000000000         かののの上の50の差分           0x6a         MS16_M_SPD1         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS1の差分           0x6e         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT1	0x2e		MU16_FB_OLIM1	2	R/W	0x1000	100%が0x1000
No.   No		パンチ	MU16_FB_PCH0				位置制御時のモータ0のパンチ
0x32         MU16_FB_PCH1         2         R/W         0x0000         位置制御時のモータ1のバンチ 100%が0x1000           0x34         予約         -         12         -         -         システム予約済み           0x40         エンコーダ目標位置         MS32_T_POS1         4         R/W         0x00000000         0x00000000           0x48         T_POSへの加算値         MS32_A_POS0         4         R/W         0x000000000         0x00000000           0x4e         予約         -         2         -         -         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x0000         0x000           0x51         予約         -         12         -         -         システム予約済み           0x52         MS16_T_OUT1         2         R/W         0x0000         0x000           0x54         予約         -         12         -         -         システム予約済み           0x60         測定された正少コーダ値         MS32_M_POS0         4         R         0x00000000         向回M_POS0の差分           0x6a         測定された速度         MS16_M_SPD0         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS1の差分           0x6c         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT0	0x30				R/W		100%が0×1000
NS34   予約							位置制御時のモータ1のパンチ
0x40         Type of the properties of	0x32				R/W		100%が0×1000
0x40         エンコーダ目標位置         MS32_T_POS0         4 R/W 0x00000000         0x00000000           0x48         T_POSへの加算値         MS32_A_POS0         4 R/W 0x00000000         MS32_A_POS1         4 R/W 0x00000000           0x4e         予約         — 2 — — システム予約済み         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT1         2 R/W 0x0000         システム予約済み           0x52         予約         — 12 — — システム予約済み         システム予約済み           0x60         別定されたエンコーダ値         MS32_M_POS0         4 R 0x00000000         システム予約済み           0x68         別定された速度         MS16_M_SPD0         2 R 0x0000         前回と今回のM_POS0の差分           0x6a         別定されたモータ出力値         MS16_M_OUT0         2 R 0x0000         前回と今回のM_POS1の差分           0x6e         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT0         2 R 0x0000         100%が0x1000           0x70         予約         — 14 — — システム予約済み           0x7e         デジタル入力         MU16_M_DI         2 R 0x0000         b0-7:CN5, b8:PWR-BTN           0x80         予約         — 16 — — システム予約済み	0x34		_	12	_	_	システム予約済み
0x44         エンコータ目標位置         MS32_T_POS1         4 R/W 0x00000000           0x48         T_POSへの加算値         MS32_A_POS0         4 R/W 0x00000000           0x4e         予約         —         2 —         —         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2 R/W 0x0000         Dx0000         Dx0000         Dx0000           0x52         出力オフセット         MS16_T_OUT1         2 R/W 0x0000         Dx0000         Dx00000         Dx00000         Dx00000         Dx000000         Dx0000000         Dx000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx00000000         Dx00000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx00000000         Dx0000000         Dx00000000         Dx00000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx0000000         Dx00000000         Dx00000000         Dx00000000         Dx000000000         Dx00000000         Dx00000000         Dx000000000         Dx000000000         Dx00000000000         Dx00		3.43	MS32 T POS0		R/W	0×00000000	
0x48 0x4c         T_POSへの加算値 0x4e         MS32_A_POS0 MS32_A_POS1         4 4 4 4 4 4 7         R/W 0x000000000 0x00000000000000000000000		エンコーダ目標位置		4			
0x4c         T_POSへの加算値         MS32_A_POS1         4         R/W         0x000000000           0x4e         予約         -         2         -         -         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x0000           0x52         予約         -         12         -         -         システム予約済み           0x60         測定されたエンコーダ値         MS32_M_POS0         4         R         0x00000000         0x00000000           0x68         測定された速度         MS16_M_SPD0         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS0の差分           0x6c         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT0         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS1の差分           0x6e         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT0         2         R         0x0000         100%が0x1000           0x70         予約         -         14         -         -         システム予約済み           0x7e         デジタル入力         MU16_M_DI         2         R         0x0000         b0-7:CN5, b8:PWR-BTN           0x80         予約         -         16         -         -         システム予約済み					<b>-</b>		
0x4e         予約         -         2         -         -         システム予約済み           0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2         R/W         0x0000           0x52         P約         -         12         -         -         システム予約済み           0x54         P約         -         12         -         -         システム予約済み           0x60         測定されたエンコーダ値         MS32_M_POS0         4         R         0x000000000           0x68         測定された速度         MS16_M_SPD0         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS0の差分           0x6a         MS16_M_SPD1         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS1の差分           0x6c         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT0         2         R         0x0000         100%が0x1000           0x70         予約         -         14         -         -         システム予約済み           0x7e         デジタル入力         MU16_M_DI         2         R         0x0000         b0-7:CN5, b8:PWR-BTN           0x80         予約         -         16         -         -         システム予約済み		T_POSへの加算値			<u> </u>		
0x50         出力オフセット         MS16_T_OUT0         2 R/W 0x0000         0x0000           0x54         予約         -         12 -         -         システム予約済み           0x60         測定されたエンコーダ値         MS32_M_POS0 4 R 0x00000000         R 0x000000000           0x64         MS32_M_POS1 4 R 0x00000000         MS16_M_SPD0 2 R 0x0000 前回と今回のM_POS0の差分           0x6a         測定された速度         MS16_M_SPD0 2 R 0x0000 前回と今回のM_POS1の差分           0x6c         計算されたモータ出力値 0x6 MS16_M_OUT0 2 R 0x0000 100%が0x1000           0x70         予約         -         14 -         -         システム予約済み           0x7e         デジタル入力 MU16_M_DI 2 R 0x0000 b0-7:CN5, b8:PWR-BTN         -         システム予約済み           0x80         予約         -         16 -         -         システム予約済み			W032_/\_1 031		-	_	シュテル予約答り
出力オフセット		ע <b>י</b> ״נ	MS16 T OUTO		B /\\/	0~0000	
0x54         予約         ー         12         ー         システム予約済み           0x60 0x64         測定されたエンコーダ値 MS32_M_POS1         4 R 0x00000000 MS32_M_POS1         4 R 0x000000000           0x68 0x68         測定された速度         MS16_M_SPD0         2 R 0x0000         前回と今回のM_POS0の差分 MS16_M_SPD1           0x6c 0x6c 0x6e         計算されたモータ出力値 MS16_M_OUT0         2 R 0x0000         100%が0x1000 100%が0x1000           0x70         予約         ー         14 ー         ー         システム予約済み           0x7e         デジタル入力 デジタル入力         MU16_M_DI         2 R 0x0000         b0-7:CN5, b8:PWR-BTN           0x80         予約         ー         16 ー         ー         システム予約済み		出力オフセット					
0x60         測定されたエンコーダ値         MS32_M_POS0         4         R         0x00000000           0x64         MS32_M_POS1         4         R         0x00000000           0x68         測定された速度         MS16_M_SPD0         2         R         0x0000         前回と今回のM_POS1の差分           0x6c         計算されたモータ出力値         MS16_M_OUT0         2         R         0x0000         100%が0x1000           0x70         予約         -         14         -         -         システム予約済み           0x7e         デジタル入力         MU16_M_DI         2         R         0x0000         b0-7:CN5, b8:PWR-BTN           0x80         予約         -         16         -         -         システム予約済み		圣约	N1310_1_UU11				シュテルマ約次ル
別定されたエンコーダ値		<u> </u>	- MC22 M DOC0				ノヘノムバが月の
0x68     測定された速度     MS16_M_SPD0     2     R     0x0000     前回と今回のM_POS0の差分       0x6a     MS16_M_SPD1     2     R     0x0000     前回と今回のM_POS1の差分       0x6c     計算されたモータ出力値     MS16_M_OUT0     2     R     0x0000     100%が0x1000       0x70     予約     -     14     -     -     システム予約済み       0x7e     デジタル入力     MU16_M_DI     2     R     0x0000     b0-7:CN5, b8:PWR-BTN       0x80     予約     -     16     -     -     システム予約済み		測定されたエンコーダ値		-	-		
0x6a     測定された速度     MS16_M_SPD1     2     R     0x0000     前回と今回のM_POS1の差分       0x6c     計算されたモータ出力値     MS16_M_OUT0     2     R     0x0000     100%が0x1000       0x70     予約     -     14     -     -     システム予約済み       0x7e     デジタル入力     MU16_M_DI     2     R     0x0000     b0-7:CN5, b8:PWR-BTN       0x80     予約     -     16     -     システム予約済み					-		**************************************
0x6a     MS16_M_SPD1     2     R     0x0000     前回と今回のM_POS1の差分       0x6c     計算されたモータ出力値     MS16_M_OUT0     2     R     0x0000     100%が0x1000       0x70     予約     -     14     -     -     システム予約済み       0x7e     デジタル入力     MU16_M_DI     2     R     0x0000     b0-7:CN5, b8:PWR-BTN       0x80     予約     -     16     -     -     システム予約済み		測定された速度					
0x6e     計算されたモータ田力値     MS16_M_OUT1     2     R     0x0000     100%が0x1000       0x70     予約     -     14     -     -     システム予約済み       0x7e     デジタル入力     MU16_M_DI     2     R     0x0000     b0-7:CN5, b8:PWR-BTN       0x80     予約     -     16     -     -     システム予約済み							
0x6e     MS16_M_OUT1     2     R     0x0000     100%が0x1000       0x70     予約     -     14     -     -     システム予約済み       0x7e     デジタル入力     MU16_M_DI     2     R     0x0000     b0-7:CN5, b8:PWR-BTN       0x80     予約     -     16     -     -     システム予約済み							
0x7e     デジタル入力     MU16_M_DI     2     R     0x0000     b0-7:CN5, b8:PWR-BTN       0x80     予約     -     16     -     -     システム予約済み			MS16_M_OUT1		R	0x0000	
0x80     予約     -     16     -     -     システム予約済み			_			_	
			MU16_M_DI		R	0x0000	*
1 0 00 1	0x80		_		_	_	1777
UX9U     バッテリー電圧     MU16_M_VI     2     R     0x00000     電圧と数値の関係式: 29.7V = 0x0FFF	0x90	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
0xa0       ユーザー領域       -       96       -       ユーザーが自由に使用可能な領域	0xa0	ユーザー領域	_	96	_	_	ユーザーが自由に使用可能な領域