

MOTEC 智能步进驱动器参数表说明

Version 2.1

MOTEC(中国)营业体系

2017-05-31

MOTEC 驱动器参数表:

MOTEC 驱动器拥有一个完善的参数表，使用者可以通过读取或修改参数表中的寄存器内容来完成对驱动器信息的采集和电机的控制。读取或修改驱动器参数表中寄存器的方式包括：

- 1) 上位机软件 **motionStudio**;
- 2) 串口和 CAN 通讯的 MOTEC 协议;
- 3) 串口 MODBUS 协议;
- 4) CANOPEN 协议;
- 5) 驱动器内置的 PLC 程序;

驱动器的参数表可以通过上位机调试软件 **motionStudio** 来实现修改、保存、备份、恢复、下载等操作。

以下内容具体介绍了参数表中各个寄存器的功能说明。

联系方式:

Website: <http://www.motec365.com.cn>;

地址: 北京市通州区环科中路 17 号 11B;

服务热线: 010-56298855-666;

Email: motecSupport@sina.com;

编号	名称	属性	范围	单位	类型	功能说明
Pr. 0	驱动器型号	只读	0~65535	NA	ushort	驱动器的型号, 型号对照表如下: 101XX: 2相智能步进驱动器 10100-SD266B 201XX: 3相智能步进驱动器 20100 - SD388B; 20101 - SD3228B 301XX: 空心杯驱动器 401XX: 低压伺服驱动器 501XX: 交流伺服Beta版驱动器
Pr. 1	驱动器序列号	只读	0~65535	NA	uint	驱动器序列号, 高16位与低16位组成32位驱动器的唯一识别代码
Pr. 2	驱动器序列号低位	只读	0~65535	NA	uint	驱动器序列号低16位, 与高16位组成32位驱动器的唯一识别代码
Pr. 3	驱动器软件版本	只读	0~65535	NA	ushort	驱动器软件版本, e. g. 30201, Version3.02.01
Pr. 4	驱动器额定电压	只读	18~80	Volts	ushort	驱动器额定电压, 单位1V
Pr. 5	电流额定值	读/写	1~80	0.1A	ushort	驱动器额定电流
Pr. 6	ISP下载功能启用	只读	0~65535	NA	ushort	该功能启用后, 可以使用MOTEC程序下载软件更新驱动器的固件
Pr. 7	ISP下载功能32位下载密码高16位	只读	0~65535	NA	uint	ISP远程下载驱动器固件的校验密码
Pr. 8	ISP下载功能32位下载密码 低位	只读	0~65535	NA	uint	
Pr. 9	驱动器硬件版本号	只读	0~65535	NA	ushort	驱动器硬件版本, e. g. 30201, Version3.02.01
Pr. 10	保留	只读	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 11	驱动器地址	只读	0~63	NA	ushort	驱动器地址, 作为查看使用, 不支持在线修改, 地址范围0-63
Pr. 12	RS232/RS485/USB通讯波特率	只读	0~3	NA	ushort	驱动器RS232/RS485通讯波特率: 0-9600bps; 1-19200bps; 2-38400bps; 3-115200bps; 不支持在线修改, 拨码开关更改, 重启驱动器有效
Pr. 13	CAN通讯波特率	只读	0~3	NA	ushort	CAN总线通讯波特率: 0-50kbps; 1-125kbps; 2-250kbps; 3-500kbps; 不支持在线修改, 拨码开关更改, 重启驱动器有效
Pr. 14	CAN主站从站选择	读/写	0~1	NA	ushort	CAN主站从站选择, 只有在操作模式为PLC模式下有效, 其余模式全部都是从站: 0-该驱动器在PLC模式下作为CAN主站来用, 可以向其余CAN驱动器发送指令, 发送指令的格式采用MOTEC循环发送和MOTEC协议; 1-该驱动器在任何模式下都作为CAN从站来使用, 只能接受CAN指令, 可以在任何模式下接收MOTEC循环帧, MOTECIAN自定义协议帧, CANopen帧, 在同一个CAN网络里面不能同时出现MOTEC循环帧和CANopen帧
Pr. 15	CAN通信方式	读/写	0~1	NA	ushort	CAN通信方式: 0-MOTECIAN通信方式; 1-CANopen通信方式;
Pr. 16	CANopen通信方式模式选择	读/写	0~1	NA	ushort	CANopen通信方式快速通道选择: 0-不启用MOTEC快速通道, 通过符合CANopen的DS402协议控制 1-启用MOTEC快速通道, 通过MOTEC快速通道控制
Pr. 17	CAN循环帧下的通信从站类型标志	读/写	0~1	NA	ushort	CAN循环帧下的通信从站类型标志:

						0-驱动器作为从站驱动器使用，帧里的数据包括位置速度IO状态； 1-该驱动器只作为主站驱动器的扩展IO口使用，帧里只包括IO口的状态
Pr. 18	MOTECIAN校验方式	读/写	0~1	NA	ushort	MOTECIAN校验方式 0-CRC; 1-XOR
Pr. 19	当前拨码开关的状态	只读	0~65535	NA	ushort	BIT0~BIT7表示SWITCH1~SWITCH8, 只检测上电那一刻的状态，上电后不再刷新
Pr. 20	CANopen参数设置启动	读/写	0~1	NA	ushort	CANopen参数设置启动 0-正常运行CANopen 1-设置CANopen参数，此时停止SD0和PDO的接收和发送
Pr. 21	保留	保留	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 22	电机型号	读/写	0~65535	NA	ushort	对应电机的型号0xABCD，其中A相数 B具体型号 如609、620、A12等
Pr. 23	电机额定电流	读/写	0~80	0.1A	ushort	对应电机额定峰值电流
Pr. 24	电机反馈类型	只读	0~7	NA	ushort	电机反馈类型： 0-增量式编码器； 1-数字式霍尔； 2-旋转变压器； 3-4线制编码器； 4-多摩川17位编码器； 5-海德汉EnData2.2编码器； 6-雷尼紹Biss编码器； 7-SSI编码器；
Pr. 25	是否启用闭环控制	读/写	0~2	NA	ushort	是否启用闭环控制： 0-不使用编码器； 1-编码器作为位置监控使用； 2-编码器作为位置模式闭环使用；（未启用）
Pr. 26	每转编码器计数高16位	读/写	0~65535	pul	uint	每转编码器计数，脉冲个数
Pr. 27	每转编码器计数低16位	读/写	0~65535	pul	uint	
Pr. 28	编码器逆反馈选择	读/写	0~1	NA	ushort	编码器逆反馈选择0 0-不启用； 1-启用
Pr. 29	电机Ke值	读/写	1~200	V/KRPM	ushort	电机反电动势常数(当前版本没有使用)
Pr. 30	电机电阻值	读/写	1~65535	毫欧	ushort	电机相电阻(当前版本没有使用)
Pr. 31	电机电感值	读/写	1~65535	uh	ushort	电机相电感(当前版本没有使用)
Pr. 32	编码器报警启用	读/写	0~1	NA	ushort	编码器报警是否启用 0-编码器误差不产生报警 1-编码器误差产生报警
Pr. 33	保留	保留	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 34	掉电位置保存模式	读/写	0~1	NA	ushort	掉电保存是否启用，驱动器会在掉电之前将当前步进的相位角保存到内部flash中 0-不启用掉电保存功能 1-启用掉电保存功能
Pr. 35	掉电保存的位置值高位	读/写	0~65535	NA	int	掉电保存的位置值高位
Pr. 36	掉电保存的位置值低位	读/写	0~65535	NA	int	掉电保存的位置值低位

Pr. 37	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 38	恢复出厂设置	读/写	0~65535	NA	ushort	1-恢复出厂设置, 自动归零, 不保存到FLASH
Pr. 39	驱动器设定的细分	读/写	200~60000	NA	ushort	驱动器设定的细分, 可设置为范围内的任意值
Pr. 40	模拟量作为电机温度报警	读/写	0~1	NA	ushort	模拟量可以接温度传感器作为电机温度报警:
						0-不启用模拟量作为电机温度传感器;
						1-启动模拟量作为电机温度传感器
Pr. 41	模拟量作为电机温度报警阈值	读/写	0~5000	1mv	ushort	模拟量输入作为电机温度传感器时, 温度高于该值报警, 但是电机正常工作, 为模拟量的值
Pr. 42	模拟量作为电机温度报警最大值	读/写	0~5000	1mv	ushort	模拟量输入作为电机温度传感器时, 温度高于最大值, 电机释放使能, 为模拟量的值
Pr. 43	电机电流设定值	读/写	1~80	0. 1A	ushort	电机在驱动的时候设定的电流峰值
Pr. 44	半流功能是否启用	读/写	0~1	NA	ushort	在半流启用后, 电机停止并且时间延时到了, 会将当前的电流降到设定的半流数值
						0-不启用半流,
						1-启用半流
Pr. 45	保持电流系数	读/写	1~99	1%	ushort	电机停止时保持电流系数 设定值的百分比
Pr. 46	保持电流延时时间	读/写	0~65535	ms	ushort	电机停止开始计时, 大于该值以后开始半流
Pr. 47	半流变化系数	读/写	1~80	0. 1A	ushort	开始半流以后, 电流会以该值为变化量逐渐减小输出电流, 直到到达设定的半流值
Pr. 48	位置允许误差高16位	读/写	0~65535	NA	ushort	位置允许误差
Pr. 49	位置允许误差低16位	读/写	0~65535	NA	ushort	
Pr. 50	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 51	操作模式	读/写	0~2	NA	ushort	驱动器操作模式:
						0-网络指令模式;
						1-脉冲/方向模式;
						2-模拟信号模式;
Pr. 52	控制模式	读/写	0~1	NA	ushort	驱动器控制模式:
						0-位置控制模式;
						1-速度控制模式;
Pr. 53	电机使能/释放	读/写	0~1	NA	ushort	电机使能/释放:
						0-释放;
						1-使能
Pr. 54	编码器当前计数 高位	读/写	0~65535	NA	int	记录当前编码器的位置, 与电机的位置无关
Pr. 55	编码器当前计数 低位	读/写	0~65535	NA	int	
Pr. 56	编码器计数清零	读/写	0~1	NA	ushort	写1将编码器的计数清零, 该寄存器自动归零
Pr. 57	清除报警信息	读/写	0~1	NA	ushort	写1清除报警, 然后该寄存器自动归零
Pr. 58	驱动器报警信息1	只读	0~65535	NA	ushort	当前的报警信息
Pr. 59	驱动器报警信息2	只读	0~65535	NA	ushort	上一次的报警信息
Pr. 60	报警错误处理限制	读/写	0~65535	NA	ushort	为一个16位的数, 如果该位为1, 每一位代表几号报警是否释放电机
						第1位 = 1, 1号不做释放电机处理
						依次类推, 直到15位
Pr. 61	保存参数到寄存器表	读/写	0~1	NA	ushort	该参数写1将当前缓存里面的参数保存到FLASH, 自动归零
Pr. 62	电压过压持续时间报警	读/写	0~65535	ms	ushort	用来判定是否过压或者欠压的时间窗口
Pr. 63	电流过流持续时间报警	读/写	0~65535	ms	ushort	用来判定是否过流的时间窗口
Pr. 64	电压电压输入值	只读	0~65535	0. 1V	ushort	单位是0. 1V, 读数的值就是当前母线电压值
Pr. 65	PLC是否运行	读/写	0~1	NA	ushort	PLC是否运行
						0-内置PLC停止运行

						1-内置PLC运行
Pr. 66	PLC序列号高16位	读/写	0~65535	NA	uint	与驱动器序列号通过加密算法算出来的结果相等开通PLC
Pr. 67	PLC序列号低16位	读/写	0~65535	NA	uint	
Pr. 68	PLC功能是否开通	只读	0~65535	NA	ushort	内置PLC是否开通 5555-内置PLC未开通 9999-内置PLC已开通
Pr. 69	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 70	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 71	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 72	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 73	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 74	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 75	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 76	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 77	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 78	位置控制启动方式	读/写	0~1	NA	ushort	启动方式: 0-不停止当前的运动, 以当前转速作为起始速度, 启动一段运动, 目标位置最近一次的命令值 1-立即停止当前的运动, 速度降为0, 从0速开始启动一段运动
Pr. 79	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 80	位置控制运动模式	读/写	0~1	NA	ushort	运动模式: 0-绝对运动 1-相对运动
Pr. 81	电机点到点运动距离高16位	读/写	0~65535	pul	int	电机点到点运动距离
Pr. 82	电机点到点运动距离低16位		0~65535	pul	int	
Pr. 83	电机点到点运动设定位置高16位	只读	0~65535	pul	int	该值在绝对运动模式下等于运动距离, 在相对运动下等于当前位置+运动距离
Pr. 84	电机点到点运动设定位置低16位		0~65535	pul	int	
Pr. 85	电机点到点运动目标位置高16位	只读	0~65535	pul	int	该值不同于设定位置或者运动距离, 只是本控制周期的目标位置
Pr. 86	电机点到点运动目标位置低16位		0~65535	pul	int	
Pr. 87	位置模式点到点运动最大转速	读/写	0~5000	rpm	ushort	位置模式点到点运动最大转速
Pr. 88	位置模式点到点运动加速度	读/写	0~1000	r/s ²	ushort	位置模式点到点运动加速度, 速度模式同样使用该加速度
Pr. 89	位置模式点到点运动减速度	读/写	0~1000	r/s ²	ushort	位置模式点到点运动减速度, 速度模式同样使用该减速度
Pr. 90	位置模式点到点运动最大反向速度	读/写	0~5000	rpm	ushort	电机在运动过程中反向运动的指令的话, 最大的开始反向运动的速度
Pr. 91	位置模式点到点运动反向减速度	读/写	0~1000	r/s ²	ushort	位置模式点到点运动反向减速度
Pr. 92	运动完成标志	只读	0~1	NA	ushort	运动完成标志: 0-点到点运动未完成 1-点到点运动完成
Pr. 93	运动接近完成标志	只读	0~1	NA	ushort	接近运动完成标志: 0-位置控制未进入完成区域 1-位置控制进入完成区域
Pr. 94	完成区域	读/写	0~65535	NA	ushort	完成区域, 用于定义运动完成标志置位的区域
Pr. 95	保留	保留	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 96	完成稳定时间	读/写	0~65535	ms	ushort	当电机位置到达完成区域并延时所设定的时间后, 运动完成标志置位;
Pr. 97	停止减速度	读/写	0~1000	r/s ²	ushort	停止指令到达之后的停止减速度

Pr. 98	电机开始运动	读/写	0~1	NA	ushort	写1电机开始运动, 自动归零
Pr. 99	电机停止运动	读/写	0~1	NA	ushort	写1电机停止, 自动归零
Pr. 100	电机急停	读/写	0~1	NA	ushort	写1电机急停, 在任何情况下, 都会马上停止电机运动, 该寄存器自动归零, 并且自动的将所有的运动启动信号变成无效, 主要有: 点到点启动信号, 回零信号, 点动信号, 模拟模式信号, 脉冲模式信号
Pr. 101	电机位置清零	读/写	0~1	NA	ushort	设置为1编码器清零, 此后自动恢复到0;
Pr. 102	点到点模式最大停止速度	读/写	0~5000	rpm	ushort	点到点模式最大停止速度
Pr. 103	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 104	急停方式	读/写	0~1	NA	ushort	急停方式 0-急停, 马上停止; 1-急停, 并且电机释放;
Pr. 105	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 106	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 107	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 108	目标速度值	读/写	-5000~5000	rpm	ushort	速度模式下设定的目标速度值
Pr. 109	速度模式下速度设定值	读/写	-5000~5000	rpm	ushort	任何模式下的当前设定速度值, 该值不等同与目标速度值, 只是内部规划是本控制周期的目标速度
Pr. 110	速度模式下速度到达标志	读/写	0~1	NA	ushort	速度模式当前速度是否达到目标速度 0-设定目标速度未到达 1-设定目标速度已到达
Pr. 111	速度实际值	读/写	-5000~5000	rpm	short	电机当前的转速
Pr. 112	保留	读/写	0~65535	NA	short	保留
Pr. 113	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 114	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 115	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 116	回零速度	读/写	-5000~5000	rpm	ushort	回零速度, 回零速度的正负代表回零方向
Pr. 117	回零加减速度	读/写	0~1000	r/s ²	ushort	默认等于位置模式下的运动加速度
Pr. 118	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 119	回零反向偏置距离高16位	读/写	0~65535	pul	int	回零的偏置距离, 碰到零位开关后的反向运动距离 高16位
Pr. 120	回零反向偏置距离低16位	读/写	0~65535	pul	int	回零的偏置距离, 碰到零位开关后的反向运动距离 低16位
Pr. 121	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 122	回零模式切换时间	读/写	0~65535	ms	ushort	回零模式下上一个阶段和下一个阶段的触发时间
Pr. 123	回零开始	读/写	0~1	NA	ushort	1 - 启动回零, 回零结束之后置0
Pr. 124	停止回零	读/写	0~1	NA	ushort	1 - 停止回零, 回零结束之后置0
Pr. 125	回零进行状态标志	只读	0~1	NA	ushort	回零进行状态标志 0-没有回零动作 1-有回零动作
Pr. 126	回零成功标志	只读	0~1	NA	ushort	启动回零以后, 该位置为0, 回零整个动作成功完成之后, 该位置为1
Pr. 127	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 128	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 129	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 130	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 131	点动速度	读/写	0~5000	rpm	ushort	点动使用速度

Pr. 132	启动 停止正向点动	读/写	0~1	NA	ushort	启动 停止正向点动 0-停止正向点动（当前正向点动运行中有效）； 1-启动正向点动
Pr. 133	启动 停止负向点动	读/写	0~1	NA	ushort	启动 停止负向点动 0-停止负向点动（当前负向点动运行中有效）； 1-启动负向点动
Pr. 134	点动停止模式	读/写	0~1	NA	ushort	点动停止模式： 0-急停； 1-减速停止，减速度为停止减速度
Pr. 135	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 136	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 137	脉冲模式选择	读/写	0~2	NA	ushort	脉冲模式选择： 0-正交脉冲模式 1-脉冲方向模式，上升沿有效 2-脉冲方向模式，下降沿有效
Pr. 138	脉冲模式平滑选择	读/写	0~4095	NA	ushort	一阶滤波平滑系数：0-4095，数字高滤波作用越大
Pr. 139	滤波前当前脉冲数计数高16位	读/写	0~65535	pul	int	表示滤波作用之前的硬件脉冲计数，此值用于累计输入脉冲的个数
Pr. 140	滤波前当前脉冲数计数低16位	读/写	0~65535	pul	int	
Pr. 141	滤波后当前脉冲数计数高16位	读/写	0~65535	pul	int	表示滤波作用之后的硬件脉冲计数，此值用于累计输入脉冲的个数
Pr. 142	滤波后当前脉冲数计数低16位	读/写	0~65535	pul	int	
Pr. 143	清除当前脉冲计数	读/写	0~1	NA	ushort	默认是0，写1清除当前脉冲，然后自动恢复成0
Pr. 144	脉冲模式叠加脉冲个数高16位	读/写	0~65535	pul	int	在脉冲模式下运动的时候可以叠加的脉冲个数，一次触发只叠加一次，叠加的速度，加速度等使用位置模式的参数进行轨迹规划
Pr. 145	脉冲模式叠加脉冲个数低16位	读/写	0~65535	pul	int	
Pr. 146	脉冲模式最大叠加脉冲速度	读/写	0~5000	rpm	ushort	在脉冲模式下运动的时候可以叠加脉冲过程中的最大速度
Pr. 147	脉冲模式脉冲叠加启动	读/写	0~1	NA	ushort	默认是0，写1启动叠加，叠加中，然后自动恢复成0
Pr. 148	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 149	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 150	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 151	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 152	模拟量输入滤波器	读/写	0~4095	NA	ushort	一阶滤波平滑系数：0-4095，数字高滤波作用越大
Pr. 153	模拟信号死区	读/写	0~5000	mv	ushort	模拟信号在死区范围之内值为0
Pr. 154	模拟信号通道偏置区	读/写	0~5000	mv	ushort	模拟信号整体偏移
Pr. 155	模拟模式控制方式选择	读/写	0~1	NA	ushort	模拟模式控制方式选择： 0-模拟位置模式； 1-模拟速度模式。
Pr. 156	模拟模式IO模式选择	读/写	0~1	NA	ushort	模拟模式IO模式选择： 0-模拟量电压来控制正反转； 1-模拟量电压单向控制，一个普通IO口做正反转处理
Pr. 157	模拟模式方向IO的选择	读/写	0~8	NA	ushort	在模拟IO模式为1的时候的IO口选择： 0-无IO； 1-INPUT1作为模拟模式方向； 2-INPUT2作为模拟模式方向； 依次类推，直到驱动器最大输入口；

Pr. 158	模拟模式位置模式高16位	读/写	0~65535	pul	int	模拟位置模式模拟量对应的位置范围
Pr. 159	模拟模式位置模式低16位	读/写	0~65535	pul	int	
Pr. 160	模拟速度模式最大速度	读/写	0~5000	rpm	ushort	模拟量模式下最大速度
Pr. 161	模拟信号正方向电平选择	读/写	0~1	NA	ushort	模拟信号正方向电平选择
						0-光耦关闭为正方向
						1-光耦导通为正方向
Pr. 162	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 163	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 164	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 165	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 166	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 167	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 168	软限位高限位位置高16位	读/写	0~65535	pul	int	软限位高限位位置
Pr. 169	软限位高限位位置低16位	读/写	0~65535	pul	int	
Pr. 170	软限位低限位位置高16位	读/写	0~65535	pul	int	软限位低限位位置
Pr. 171	软限位低限位位置低16位	读/写	0~65535	pul	int	
Pr. 172	软限位高限位激活	读/写	0~1	NA	ushort	软件高限位是否激活:
						0-不激活软件高限位;
						1-激活软件高限位;
Pr. 173	软限位低限位激活	读/写	0~1	NA	ushort	软件低限位是否激活:
						0-不激活软件低限位;
						1-激活软件低限位;
Pr. 174	当前高限位状态	只读	0~1	NA	ushort	当前高限位状态 (对于软硬限位都有效):
						0-高限位未被触发;
						1-高限位被触发;
Pr. 175	当前低限位状态	只读	0~1	NA	ushort	当前低限位状态 (对于软硬限位都有效):
						0-低限位未被触发;
						1-低限位被触发;
Pr. 176	当前高软限位状态	只读	0~1	NA	ushort	软件高限位是否被触发:
						0-软件高限位没有被触发;
						1-软件高限位被触发;
Pr. 177	当前低软限位状态	只读	0~1	NA	ushort	软件低限位是否被触发:
						0-软件低限位没有被触发;
						1-软件低限位被触发;
Pr. 178	当前高硬限位状态	只读	0~1	NA	ushort	硬件高限位是否被触发:
						0-软件高限位没有被触发;
						1-软件高限位被触发;
Pr. 179	当前低硬限位状态	只读	0~1	NA	ushort	硬件低限位是否被触发:
						0-软件低限位没有被触发;
						1-软件低限位被触发;
Pr. 180	自动抱闸使能	只读	0~1	NA	ushort	自动抱闸使能控制:
						0-没有自动抱闸功能, 即电机抱闸和电机使能不联动;
						1-自动抱闸功能有效, 电机抱闸和电机使能联动;

Pr. 181	抱闸启动延迟时间	读/写	0~65535	ms	ushort	当电机处于静止状态时，电机释放时启动抱闸的延时时间以及电机使能是释放抱闸的延时时间
Pr. 182	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 183	位置设定值高16位	只读	0~65535	pul	int	位置设定值
Pr. 184	位置设定值低16位	只读	0~65535	pul	int	
Pr. 185	位置实际值高16位	只读	0~65535	pul	int	位置实际值
Pr. 186	位置实际值低16位	只读	0~65535	pul	int	
Pr. 187	目标速度值	只读	-5000~5000	rpm	ushort	目标速度
Pr. 188	速度实际值	只读	-5000~5000	rpm	ushort	速度实际值
Pr. 189	位置误差值	只读	-32768~32767	pul	ushort	位置误差值
Pr. 190	速度误差值	只读	-5000~5000	rpm	ushort	当前速度误差
Pr. 191	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 192	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 193	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 194	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 195	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 196	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 197	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 198	速度到达标志	只读	0~1	NA	ushort	速度控制模式时速度是否到达 0-速度未到达 1-速度到达
Pr. 199	位置到达标志	只读	0~1	NA	ushort	位置控制模式时，位置是否到达 0-位置未到达 1-位置到达
Pr. 200	零速阈值	读/写	-5000~5000	rpm	ushort	电机速度小于该值时，认为电机的转速是0
Pr. 201	零速标志	只读	0~1	NA	ushort	电机零速的标志： 0-电机的速度为0； 1-电机的速度不为0
Pr. 202	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 203	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 204	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 205	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 206	数字输入/出口状态	只读	0~65535	NA	ushort	数字输入/出口状态： bit0 - 输入口1的状态； bit1 - 输入口2的状态； bit2 - 输入口3的状态； bit3 - 输入口4的状态； bit4 - 输入口5的状态； bit5 - 输入口6的状态； bit6 - 输入口7的状态； bit7 - 输入口8的状态； 注意：各类型驱动器输入/出口数量不尽相同，请参考选型手册； 各状态位数值意义： 0-光耦关闭；

Pr. 207	数字输出口状态	读/写	0~65535	NA	ushort	1-光耦导通; 数字输出口状态: bit0 - 输出口1的状态; bit1 - 输出口2的状态; bit2 - 输出口3的状态; 注意: 各类型驱动器输出口数量不尽相同, 请参考选型手册; 各状态位数值意义: 0-光耦关闭; 1-光耦导通; 同时也可以用于设置输出口状态;
Pr. 208	模拟量输入硬件数值	只读	0~5000	mv	ushort	该值显示当前模量硬件输入口的数值
Pr. 209	模拟量输入处理数值	只读	0~5000	mv	ushort	该值显示当前模量硬件输入口处理后的数值
Pr. 210	停止运动功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为停止运动开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为停止运动开关; 2-2号输出口作为停止运动开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 211	急停功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为急停运动开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为急停运动开关; 2-2号输出口作为急停运动开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 212	零位开关功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为零位开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为零位开关; 2-2号输出口作为零位开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 213	电机使能功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为使能开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为使能开关; 2-2号输出口作为使能开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 214	清除故障功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为清除故障开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为清除故障开关; 2-2号输出口作为清除故障开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 215	正限位功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为正限位开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为正限位开关; 2-2号输出口作为正限位开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 216	负限位功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为负限位开关:

						0-没有定义; 1-1号输出口作为负限位开关; 2-2号输出口作为负限位开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 217	正向点动功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为正向点动开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为正向点动开关; 2-2号输出口作为正向点动开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 218	负向点动功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为负向点动开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为负向点动开关; 2-2号输出口作为负向点动开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 219	脉冲禁止功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为脉冲禁止开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为脉冲禁止开关; 2-2号输出口作为脉冲禁止开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 220	零速钳位功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为零速钳位开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为零速钳位开关; 2-2号输出口作为零速钳位开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 221	启动回零功能	读/写	0~8	NA	ushort	定义第几号输入口为启动回零开关: 0-没有定义; 1-1号输出口作为启动回零开关; 2-2号输出口作为启动回零开关; 依次类推, 直到输入口8;
Pr. 222	停止运动功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	停止运动输入口触发状态设置: 0-光耦导通时停止运动; 1-光耦关闭时停止运动;
Pr. 223	急停功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	急停输入口触发状态设置: 0-光耦导通时急停; 1-光耦关闭时急停;
Pr. 224	零位开关功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	零位开关输入口触发状态设置: 0-光耦导通时零位开关触发; 1-光耦关闭时零位开关触发;
Pr. 225	电机使能功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	使能开关输入口触发状态设置: 0-光耦导通时使能; 1-光耦关闭时使能;
Pr. 226	清除故障功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	清除故障开关输入口触发状态设置: 0-光耦导通时清除故障触发;

Pr. 227	正限位功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	1-光耦关闭时清除故障触发; 正限位开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时正限位触发; 1-光耦关闭时正限位触发;
Pr. 228	负限位功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	负限位开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时负限位触发; 1-光耦关闭时负限位触发;
Pr. 229	正向点动功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	正向点动开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时正向点动触发; 1-光耦关闭时正向点动触发;
Pr. 230	负向点动功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	负向点动开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时负向点动触发; 1-光耦关闭时负向点动触发;
Pr. 231	脉冲禁止功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	脉冲禁止开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时脉冲禁止触发; 1-光耦关闭时脉冲禁止触发;
Pr. 232	零速钳位功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	零速钳位开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时零速钳位触发; 1-光耦关闭时零速钳位触发;
Pr. 233	启动回零功能触发电平	读/写	0~1	NA	ushort	启动回零开关输入触发状态设置: 0-光耦导通时启动回零触发; 1-光耦关闭时启动回零触发;
Pr. 234	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 235	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 236	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 237	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 238	位置到达功能	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为驱动器位置模式位置到达输出功能: 0-没有定义; 1-1号输出口作为位置到达信号输出; 2-2号输出口作为位置到达信号输出; 依次类推, 直到驱动器最大输出口;
Pr. 239	速度到达功能	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为驱动器速度模式速度到达输出功能: 0-没有定义; 1-1号输出口作为速度到达信号输出; 2-2号输出口作为速度到达信号输出; 依次类推, 直到驱动器最大输出口;
Pr. 240	电机使能输出功能	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为驱动器电机使能输出功能: 0-没有定义; 1-1号输出口作为电机使能信号输出; 2-2号输出口作为电机使能信号输出; 依次类推, 直到驱动器最大输出口;
Pr. 241	故障输出功能	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为驱动器故障输出功能: 0-没有定义;

						1-1号输出口作为故障信号输出；
						2-2号输出口作为故障信号输出；
						依次类推，直到驱动器最大输出口；
Pr. 242	抱闸输出功能	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为抱闸输出功能：
						0-没有定义；
						1-1号输出口作为抱闸信号输出；
						2-2号输出口作为抱闸信号输出；
						依次类推，直到驱动器最大输出口；
Pr. 243	寄存器1状态输出端口	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为寄存器1状态输出功能：
						0-没有定义；
						1-1号输出口作为寄存器1状态输出；
						2-2号输出口作为寄存器1状态输出；
						依次类推，直到驱动器最大输出口；
Pr. 244	寄存器1状态输出寄存器编号	读/写	0~360	NA	ushort	定义了寄存器1状态输出出口的寄存器编号
Pr. 245	寄存器1状态输出寄存器值	读/写	0~65535	NA	ushort	与当前寄存器1的值做对比，值相等的时候输出口置ON
Pr. 246	寄存器2状态输出寄存器编号	读/写	0~3	NA	ushort	定义第几号输出口为寄存器2状态输出功能：
						0-没有定义；
						1-1号输出口作为寄存器1状态输出；
						2-2号输出口作为寄存器1状态输出；
						依次类推，直到驱动器最大输出口；
Pr. 247	寄存器2状态输出寄存器编号	读/写	0~360	NA	ushort	定义了寄存器2状态输出出口的寄存器编号
Pr. 248	寄存器2状态输出寄存器值	读/写	0~65535	NA	ushort	与当前寄存器2的值做对比，值相等的时候输出口置ON
Pr. 249	位置到达功能输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口位置到达功能触发电平：
						0-低电平表示位置到达；
						1-高电平表示位置到达；
Pr. 250	速度到达功能输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口速度到达功能触发电平：
						0-低电平表示速度到达；
						1-高电平表示速度到达；
Pr. 251	电机使能输出功能输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口电机使能功能触发电平：
						0-低电平表示电机使能；
						1-高电平表示电机使能；
Pr. 252	故障输出功能输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口故障输出功能触发电平：
						0-低电平表示有故障；
						1-高电平表示有故障；
Pr. 253	抱闸输出功能输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口抱闸输出功能触发电平：
						0-低电平表示抱闸；
						1-高电平表示抱闸；
Pr. 254	寄存器1状态输出端口输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口寄存器1状态输出功能触发电平：
						0-低电平表示寄存器1状态与设定值相等；
						1-高电平表示寄存器1状态与设定值相等；
Pr. 255	寄存器2状态输出端口输出电平	读/写	0~1	NA	ushort	输出口寄存器2状态输出功能触发电平：
						0-低电平表示寄存器2状态与设定值相等；
						1-高电平表示寄存器2状态与设定值相等；

Pr. 256	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 257	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 258	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 259	CAN总线出错重发次数	读/写	0~65535	NA	ushort	CAN总线出错重发次数，到达该次数之后，将不会进入重发窗口，重发启用有效
Pr. 260	当前CAN总线剩余重发次数	读/写	0~65535	NA	ushort	当前CAN总线剩余重发次数，在发送成功之后自动设置为重发次数最大值，重发一次递减重发启用有效
Pr. 261	作为CAN主站发送失败后是否需要重发	读/写	0~65535	NA	ushort	运行在PLC模式的时候，在与从站通信失败以后是否需要重发： 0-不重发； 1-重发
Pr. 262	CAN作为主站的时候命令重发次数	读/写	0~65535	NA	ushort	作为CAN主站的时候，该参数为重发的次数，如果次数到了还没有回复，则认为该从站掉线，参数设置成0则无限制重发
Pr. 263	CAN通信超时时间	读/写	0~65535	NA	ushort	在主站发出通信指令以后，开始计时，如果在超时计时时间满还没有收到从站的回复，则认为该从站本次通信没有成功
Pr. 264	PDO数据帧时间间隔	读/写	0~65535	NA	ushort	如果有多台从站，该时间为主站发送从站与从站之间的时间，设置为0的时候则收到上一个从站的回复以后马上开始下一个从站的通信
Pr. 265	CAN通信错误个数限制	读/写	0~65535	NA	ushort	用于PLC程序中从站的错误通信个数，超过该个数以后，认为从站掉线，该参数为在重发次数为0的时候起作用。
Pr. 266	PDO刷新时间	读/写	0~65535	NA	ushort	每个通信周期的时间间隔，在所有从站刷新一遍以后，开始计时，计时结束以启动下一个周期的通信
Pr. 267	扩展从站的数目	读/写	0~65535	NA	ushort	在MOTEC刷新模式下，每个通信周期的从站个数
Pr. 268	第1个扩展从站的地址	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站的地址，从站的地址不能重复，不能与主站相同，如果该值为0或者与主站地址相同，则不通信
Pr. 269	第2个扩展从站的地址	读/写	0~65535	NA	ushort	第二个从站的地址，从站的地址不能重复，不能与主站相同，如果该值为0或者与主站地址相同，则不通信
Pr. 270	第3个扩展从站的地址	读/写	0~65535	NA	ushort	第三个从站的地址，从站的地址不能重复，不能与主站相同，如果该值为0或者与主站地址相同，则不通信
Pr. 271	第4个扩展从站的地址	读/写	0~65535	NA	ushort	第四个从站的地址，从站的地址不能重复，不能与主站相同，如果该值为0或者与主站地址相同，则不通信
Pr. 272	第1个扩展从站的类型	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站的类型： 0-该从站为驱动器从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的速度和位置，IO的状态； 1-该从站为IO口从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的IO的状态；
Pr. 273	第2个扩展从站的类型	读/写	0~65535	NA	ushort	第二个从站的类型： 0-该从站为驱动器从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的速度和位置，IO的状态； 1-该从站为IO口从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的IO的状态；
Pr. 274	第3个扩展从站的类型	读/写	0~65535	NA	ushort	第三个从站的类型： 0-该从站为驱动器从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的速度和位置，IO的状态； 1-该从站为IO口从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的IO的状态；
Pr. 275	第4个扩展从站的类型	读/写	0~65535	NA	ushort	第四个从站的类型： 0-该从站为驱动器从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的速度和位置，IO的状态； 1-该从站为IO口从站，MOTEC协议下刷新帧里面的内容为从站的IO的状态；
Pr. 276	第1个扩展从站的状态	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站是否在线的标志，收到该从站的回复设置成1，如果该从站的通信个数超过错误个数限制，那么设置为0，该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址

Pr. 277	第2个扩展从站的状态	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站是否在线的标志, 收到该从站的回复设置成1, 如果该从站的通信个数超过错误个数限制, 那么设置为0, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 278	第3个扩展从站的状态	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站是否在线的标志, 收到该从站的回复设置成1, 如果该从站的通信个数超过错误个数限制, 那么设置为0, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 279	第4个扩展从站的状态	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站是否在线的标志, 收到该从站的回复设置成1, 如果该从站的通信个数超过错误个数限制, 那么设置为0, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 280	第1个扩展从站的成功标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 281	第2个扩展从站的成功标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第二个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 282	第3个扩展从站的成功标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第三个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 283	第4个扩展从站的成功标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第四个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 284	第1个扩展从站的失败标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第一个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 285	第2个扩展从站的失败标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第二个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 286	第3个扩展从站的失败标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第三个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 287	第4个扩展从站的失败标志继电器	读/写	0~65535	NA	ushort	第四个从站发送帧以后, 该状态设置成0, 直到收到该从站以后, 该状态设置为1, 该值可以设置成Y继电器的地址或者R继电器的地址
Pr. 288	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 289	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 290	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 291	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 292	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 293	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 294	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 295	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 296	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 297	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 298	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 299	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 300	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	为示波器功能保留
Pr. 301	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2021h索引
Pr. 302	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2022h索引
Pr. 303	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2023h索引
Pr. 304	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2024h索引
Pr. 305	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2025h索引
Pr. 306	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2026h索引
Pr. 307	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2027h索引
Pr. 308	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2028h索引

Pr. 309	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2029h索引
Pr. 310	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	202Ah索引
Pr. 311	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	202Bh索引
Pr. 312	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	202Ch索引
Pr. 313	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	202Dh索引
Pr. 314	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	202Eh索引
Pr. 315	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	202Fh索引
Pr. 316	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2030h索引
Pr. 317	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2031h索引
Pr. 318	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2032h索引
Pr. 319	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2033h索引
Pr. 320	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2034h索引
Pr. 321	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2035h索引
Pr. 322	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2036h索引
Pr. 323	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2037h索引
Pr. 324	CANopen对象字典	读/写	0~65535	NA	ushort	2038h索引
Pr. 325	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 326	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 327	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 328	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 329	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 330	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 331	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 332	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 333	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 334	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 335	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 336	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 337	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 338	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 339	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 340	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 341	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 342	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 343	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 344	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 345	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 346	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 347	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 348	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 349	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 350	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 351	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留

Pr. 352	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 353	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 354	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 355	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 356	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 357	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 358	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留
Pr. 359	保留	读/写	0~65535	NA	ushort	保留