



ISC CAM NETWORK COMMUNICATION DATA INTERFACE

英特尔网络通讯数据交互

目录

目录.....1

PLC 博图 TIA PORTAL → ISC CAM3

ISC CAM → PLC 西门子博图 TIA PORTAL.....4

PLC ROCKWELL GED 罗克韦尔 → ISC CAM5

ISC CAM→ PLC / ROCKWELL GED 罗克韦尔6

PLC / EDS 电子数据表 → ISC CAM7

ISC CAM →PLC / EDS 电子数据表.....8

参数组 1.....9

参数组 2.....10

参数组 310

参数组 6.....11

参数组 7.....11

PLC 博图 TIA PORTAL → ISC CAM

Word	Byte	Siemens	Bit	Type	Description	0 =	1 =	0 → 1
0	1	q_NotUsed(1)	8	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Reserved(1)	9	Bool	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
		q_NotUsed(2)	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(3)	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Infeed0Active	12	Bool	Product from infeed 0 第一入口来料		Product at infeed lane 0 第一入口来料	
		q_Infeed1Active	13	Bool	Product from infeed 1 第二入口来料		Product at infeed lane 1 第二入口来料	
	0	q_NotUsed(4)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(5)	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_LifeBit	0	Bool	Life bit 心跳			Heart beat 心跳正常
		q_BeltMotorOn	1	Bool	Motor running 电机	Motor stopped 电机停止运行	Motor running 电机运行中	
		q_NotUsed(6)	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_ResetFaults	3	Bool	Reset faults 故障复位			Reset 复位
		q_ResetWarnings	4	Bool	Reset warnings 警告复位			Reset 复位
		q_ResetDestCounter	5	Bool	Reset destination counter 自主模式分包计数重置			Reset 复位
	0	q_NotUsed(7)	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(8)	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
1	1	q_RunModeInternal	8	Bool	Run mode Internal 自主模式 (内部模式)	Inactive 非活动状态	Active 活动状态	
		q_RunModeExternal	9	Bool	Run mode PLC / External 指令模式 (外部模式)	Inactive 非活动状态	Active 活动状态	
		q_NotUsed(9)	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(10)	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(11)	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(12)	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(13)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Reserved(2)	15	Bool	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
	0	q_Destination		Byte	External mode - Product destination 指令模式 - 产品出口地址			
	2	q_NotUsed(14)		Word	Unused word (未使用的位)			
	3	q_ProductsDest1		Byte	Internal mode - number of products destination 1 / 自主模式 - 1口需分产品数量			
		q_ProductsDest0		Byte	Internal mode - number of products destination 0 / 自主模式 - 0口需分产品数量			
	4	q_ProductsDest3		Byte	Internal mode - number of products destination 3 / 自主模式 - 3口需分产品数量			
		q_ProductsDest2		Byte	Internal mode - number of products destination 2 / 自主模式 - 2口需分产品数量			
	5	q_ProductsDest5		Byte	Internal mode - number of products destination 5 / 自主模式 - 5口需分产品数量			
		q_ProductsDest4		Byte	Internal mode - number of products destination 4 / 自主模式 - 4口需分产品数量			
6	1	q_Reserved(3)		Byte	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
		q_ProductsDest6		Byte	Internal mode - number of products destination 6 / 自主模式 - 6口需分产品数量			
	7	q_ActiveCarrywayOverride		Byte	Override active carryway pointer 激活道点位覆盖	1...3		
		q_NotUsed(15)	0	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(16)	1	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Carryway1LeftActive	2	Bool	Active carryway 1 enable left 分拣位1 启用左分	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway1RightActive	3	Bool	Active carryway 1 enable right 分拣位1 启用右分	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway2LeftActive	4	Bool	Active carryway 2 enable left 分拣位2 启用左分	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway2RightActive	5	Bool	Active carryway 2 enable right 分拣位2 启用右分	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway3LeftActive	6	Bool	Active carryway 3 enable left 分拣位3 启用左分	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway3RightActive	7	Bool	Active carryway 3 enable right 分拣位3 启用右分	Disabled 关闭	Enabled 启用	
	8	q_NotUsed(17)	8	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Carryway1Override	9	Bool	Enable override active carryway 1 启用/禁用强制动作分拣位1	Override deactive 禁用	Override active 启用	
		q_Carryway2Override	10	Bool	Enable override active carryway 2 启用/禁用强制动作分拣位2	Override deactive 禁用	Override active 启用	
		q_Carryway3Override	11	Bool	Enable override active carryway 3 启用/禁用强制动作分拣位3	Override deactive 禁用	Override active 启用	
		q_NotUsed(18)	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(19)	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(20)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(21)	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
	0	q_NotUsed(22)	0	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Carryway1Enable	1	Bool	Active carryway 1 enable 激活道1 启动	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway2Enable	2	Bool	Active carryway 2 enable 激活道2 启动	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway3Enable	3	Bool	Active carryway 3 enable 激活道3 启动	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_NotUsed(23)	4	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(24)	5	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
12	1	q_NotUsed(25)	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(26)	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_CarrywayValueOverride		Word	Override active carryway value			
		q_NotUsed(27)		Word	Unused word (未使用的位)			
		q_NotUsed(28)		Word	Unused word (未使用的位)			
		q_ParameterRead	8	Bool	Parameter read value 读取参数值			Only writes on high trigger, toggle
		q_ParameterWrite	9	Bool	Parameter write value 写入参数值			
		q_NotUsed(29)	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(30)	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(31)	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(32)	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(33)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsed(34)	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
	0	q_ParameterGroup		Byte	Parameter group number - 1, 2, 3, 6 or 7 参数组 1, 2, 3, 6, 7			
	13	q_Parameter		Word	Parameter number 参数号			
	14	q_ParameterValue		Word	Parameter value 参数值			
	15	q_NotUsed(35)		Word	Unused word (未使用的位)			

ISC CAM → PLC 西门子博图 TIA PORTAL

Word	Byte	Siemens	Bit	Type	Description	0 =	1 =
0	1	i_NotUsed		Byte	Unused Byte		
	0	i_LifeBit	0	Bool	Life bit 心跳		
		i_SystemReady	1	Bool	System OK 系统功能正常/准备就绪	System fault 系统功能故障	System OK 系统功能正常/准备就绪
		i_BeltMoving	2	Bool	Belt moving 输送带运行中	Belt stopped	Belt moving 输送带运行中
		i_SystemFault	3	Bool	System fault 系统功能故障	Fault 故障	OK 正常
		i_SystemWarning	4	Bool	System warning 系统功能警告	Warning 警告	OK 正常
		i_SystemNextProduct	5	Bool	System ready for next product 进料准备就绪	Current gap too small 当前产品间距过小	Current gap OK - ready for next product 当前产品间距OK, 进料准备就绪
		i_ReadingBusy	6	Bool	File reading busy 系统读档中		
1	0	i_NotUsed(1)	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_EncoderFault	8	Bool	Encoder fault 编码器故障	Fault 故障	OK 正常
		i_BeltMotorSignalFault	9	Bool	Motor run signal missing 电机运行信号缺失	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsed(2)	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsed(3)	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_IO-LinkFault	12	Bool	IO-Link Fault IO-Link 故障	Fault 故障	OK 正常
		i_VoltageSupplyFault	13	Bool	Power supply voltage low 电源电压低	Fault 故障	OK 正常
	1	i_NotUsed(4)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_OvercurrentFault	15	Bool	Output overcurrent 输出电流过大	Fault 故障	OK 正常
		i_MinGapFault	0	Bool	Gap between products too small 产品间距过小	Fault 故障	OK 正常
		i_InfeedJamFault	1	Bool	Infeed PE jammed 入口光眼堵包	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsed(5)	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_BufferFullFault	3	Bool	Product buffer full 未分道产品数量饱和	Fault 故障	OK 正常
		i_PegSensorFault	4	Bool	AIM peg sensor fault AIM拨块故障	Fault 故障	OK 正常
		i_DestinationFault	5	Bool	Product destination signal received too late 出口地址分配过晚, 分配失败	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsed(6)	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsed(7)	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
2	1	i_MinBeltSpeedWarning	0	Bool	Belt speed too slow 带速过低	Warning 警告	OK 正常
		i_MaxBeltSpeedWarning	1	Bool	Belt speed too fast 带速过高	Warning 警告	OK 正常
		i_BeltElongationWarning	2	Bool	Belt elongation limit reached 设置值超过传送带最大延伸量	Warning 警告	OK 正常
		i_MaxBeltAccelWarning	3	Bool	Belt acceleration too fast 带速增加过快	Warning 警告	OK 正常
		i_MaxBeltDecelWarning	4	Bool	Belt deceleration too fast 带速减小过快	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsed(8)	5	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_HighUsageWarning	6	Bool	High CPU Usage CPU使用率过高	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsed(9)	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	0	i_MinGapWarning	8	Bool	Gap between products small warning 产品间距接近最小值	Warning 警告	OK 正常
		i_InfeedJamWarning	9	Bool	Infeed PE jammed warning 入口光眼堵包警告	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsed(10)	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Warning 警告	OK 正常
		i_BufferFullWarning	11	Bool	Product buffer nearly full 未分道产品数量接近饱和	Warning 警告	OK 正常
		i_AIM PegWarning	12	Bool	AIM damaged or missing peg AIM拨块破损或缺失	Warning 警告	OK 正常
		i_DestinationWarning	13	Bool	Product Destination Signal received late 出口地址发送迟	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsed(11)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsed(12)	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
3	1	i_NotUsed(13)		Byte	Unused Byte (未使用的位)		
	0	i_PortC0_Pin4	0	Bool	IO 0 (C0-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC0_Pin2	1	Bool	IO 1 (C0-Pin2)	Low 低	High 高
		i_PortC1_Pin4	2	Bool	IO 2 (C1-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC1_Pin2	3	Bool	IO 3 (C1-Pin2)	Low 低	High 高
		i_PortC2_Pin4	4	Bool	IO 4 (C2-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC2_Pin2	5	Bool	IO 5 (C2-Pin2)	Low 低	High 高
		i_PortC3_Pin4	6	Bool	IO 6 (C3-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC3_Pin2	7	Bool	IO 7 (C3-Pin2)	Low 低	High 高
	4	i_BeltSpeed		Byte	Belt speed 带速		
	0	i_ProductsOnBelt		Byte	Number of products on belt 带面产品数量		
	5	i_Throughput		Word	Throughput 流量		
	1	i_NotUsed(14)		Byte	Unused byte (未使用的位)		
	6	i_LastProductDest		Byte	Destination last product 上一产品出口地址		
	7	i_NotUsed(15)		Word	Unused Word (未使用的位)		
	8	i_NotUsed(16)		Word	Unused Word (未使用的位)		
	9	i_NotUsed(17)		Word	Unused Word (未使用的位)		
	10	i_NotUsed(18)		Word	Unused Word (未使用的位)		
	11	i_NotUsed(19)		Word	Unused Word (未使用的位)		
12	0	i_ParameterRead	8	Bool	Parameter read OK 参数读取OK	Parameter group / parameter not existing 参数组/参数不存在	OK
		i_ParameterWrite	9	Bool	Parameter write OK 参数写入OK	Parameter group / parameter not existing 参数组/参数不存在	OK
		i_ParameterType	10	Bool	Parameter type OK 参数类型OK	Read only / parameter doesn't exist, data not written 参数只读/参数不存在/参数无法写入	OK
		i_ParameterValue	11	Bool	Parameter value format OK 参数值格式OK	Incorrect format, high bytes ignored 参数格式不正确, 高位值忽略。	OK
		i_NotUsed(20)	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsed(21)	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsed(22)	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsed(23)	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	i_ParameterGroup		Byte	Parameter group number - 1, 2, 3, 6 or 7 参数组 1,2,3,6,7		
	13	i_Parameter		Word	Parameter 参数		
	14	i_ParameterValueLSW		Word	Parameter value LSW 参数值低位		
	15	i_ParameterValueMSW		Word	Parameter value MSW 参数值高位		

PLC ROCKWELL GED 罗克韦尔 → ISC CAM

PLC ROCKWELL GED 罗克韦尔 → ISC CAM

Word	Byte	Rockwell Generic Ethernet Device	Bit	Type	Description	0 =	1 =	0 -> 1
0	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[0].0	0	Bool	Life bit 心跳	Motor stopped 电机停止运行	Motor running 电机运行中	Heart beat 心跳正常 Reset 复位 Reset 复位 Reset 复位
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].1	1	Bool	Motor running 电机			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].2	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].3	3	Bool	Reset faults 故障复位			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].4	4	Bool	Reset warnings 警告复位			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].5	5	Bool	Reset destination counter 自主模式分包计数重置			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].6	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].7	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[0].8	8	Bool	Unused Bit (未使用的位)		Product at infeed lane 0 第一入口来料 Product at infeed lane 1 第二入口来料	
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].9	9	Bool	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].10	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].11	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].12	12	Bool	Product from infeed 0 第一入口来料			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].13	13	Bool	Product from infeed 1 第二入口来料			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].14	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[0].15	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
1	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[1].0-7		Byte	External mode - Product destination 指令模式 - 产品出口地址			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[1].8	8	Bool	Run mode Internal 自主模式 (内部模式)	Inactive 非活动状态	Active 活动状态	
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].9	9	Bool	Run mode PLC / External 指令模式 (外部模式)	Inactive 非活动状态	Active 活动状态	
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].10	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].11	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].12	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].13	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].14	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[1].15	15	Bool	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
	2	<DEVICE_NAME>:O.Data[2]		Word	Unused word (未使用的位)			
3	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[3].0-7		Byte	Internal mode - number of products destination 0 /自主模式 - 0口需分产品数量			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[3].8-15		Byte	Internal mode - number of products destination 1 /自主模式 - 1口需分产品数量			
4	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[4].0-7		Byte	Internal mode - number of products destination 2 /自主模式 - 2口需分产品数量			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[4].8-15		Byte	Internal mode - number of products destination 3 /自主模式 - 3口需分产品数量			
5	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[5].0-7		Byte	Internal mode - number of products destination 4 /自主模式 - 4口需分产品数量			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[5].8-15		Byte	Internal mode - number of products destination 5 /自主模式 - 5口需分产品数量			
6	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[6].0-7		Byte	Internal mode - number of products destination 6 /自主模式 - 6口需分产品数量			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[6].8-15		Byte	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
7	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[7].0	0	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Disabled 关闭 Disabled 关闭 Disabled 关闭 Disabled 关闭 Disabled 关闭 Disabled 关闭	Enabled 启用 Enabled 启用 Enabled 启用 Enabled 启用 Enabled 启用 Enabled 启用	
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].1	1	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].2	2	Bool	Active carryway 1 enable left 分拣位1 启用左分			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].3	3	Bool	Active carryway 1 enable right 分拣位1 启用右分			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].4	4	Bool	Active carryway 2 enable left 分拣位2 启用左分			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].5	5	Bool	Active carryway 2 enable right 分拣位2 启用右分			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].6	6	Bool	Active carryway 3 enable left 分拣位3 启用左分			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[7].7	7	Bool	Active carryway 3 enable right 分拣位3 启用右分			
	1	<DEVICE_NAME>:O.Data[7].8-15		Byte	Override active carryway pointer 激活道点位覆盖	1...3		
	8	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[8].0	0	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Disabled 关闭 Disabled 关闭 Disabled 关闭	Enabled 启用 Enabled 启用 Enabled 启用
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].1			1	Bool	Active carryway 1 enable 激活道1 启动			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].2			2	Bool	Active carryway 2 enable 激活道2 启动			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].3			3	Bool	Active carryway 3 enable 激活道3 启动			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].4			4	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].5			5	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].6			6	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].7			7	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
1		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].8	8	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Override deactive 禁用 Overriide deactive 禁用 Overriide deactive 禁用	Override active 启用 Override active 启用 Override active 启用	
		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].9	9	Bool	Enable override active carryway 1 启用/禁用强制动作分拣位1			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].10	10	Bool	Enable override active carryway 2 启用/禁用强制动作分拣位2			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].11	11	Bool	Enable override active carryway 3 启用/禁用强制动作分拣位3			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].12	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].13	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[8].14	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
<DEVICE_NAME>:O.Data[8].15	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)					
9	<DEVICE_NAME>:O.Data[9]		Word	Override active carryway value				
10	<DEVICE_NAME>:O.Data[10]		Word	Unused word (未使用的位)				
11	<DEVICE_NAME>:O.Data[11]		Word	Unused word (未使用的位)				
12	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[12].0-7		Byte	Parameter group number - 1, 2, 3, 6 or 7 参数组 1, 2, 3, 6, 7			
	0	<DEVICE_NAME>:O.Data[12].8	8	Bool	Parameter read value 读取参数值			Only writes on high trigger, toggle
		<DEVICE_NAME>:O.Data[12].9	9	Bool	Parameter write value 写入参数值			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[12].10	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[12].11	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[12].12	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[12].13	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		<DEVICE_NAME>:O.Data[12].14	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
<DEVICE_NAME>:O.Data[12].15	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)					
13	<DEVICE_NAME>:O.Data[13]		Word	Parameter number 参数号				
14	<DEVICE_NAME>:O.Data[14]		Word	Parameter value 参数值				
15	<DEVICE_NAME>:O.Data[15]		Word	Unused word (未使用的位)				

ISC CAM→ PLC / ROCKWELL GED 罗克韦尔

Word	Byte	Rockwell Generic Ethernet Device	Bit	Type	Description	0 =	1 =
0	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[0].0	0	Bool	Life bit 心跳		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].1	1	Bool	System OK 系统功能正常/准备就绪	System fault 系统功能故障	System OK 系统功能正常/准备就绪
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].2	2	Bool	Belt moving 输送带运行中	Belt stopped	Belt moving 输送带运行中
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].3	3	Bool	System fault 系统功能故障	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].4	4	Bool	System warning 系统功能警告	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].5	5	Bool	System ready for next product 进料准备就绪	Current gap too small 当前产品间距过小	Current gap OK - ready for next product 当前产品间距OK, 进料准备就绪
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].6	6	Bool	File reading busy 系统读档中		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[0].7	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[0].8-15		Byte	Unused Byte		
1	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[1].0	0	Bool	Gap between products too small 产品间距过小	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].1	1	Bool	Infeed PE jammed 入口光眼堵包	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].2	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].3	3	Bool	Product buffer full 未分道产品数量饱和	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].4	4	Bool	AIM peg sensor fault AIM拨块故障	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].5	5	Bool	Product destination signal received too late 出口地址分配过晚, 分配失败	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].6	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].7	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[1].8	8	Bool	Encoder fault 编码器故障	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].9	9	Bool	Motor run signal missing 电机运行信号缺失	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].10	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].11	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].12	12	Bool	IQ-Link Fault IO-Link 故障	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].13	13	Bool	Power supply voltage low 电源电压低	Fault 故障	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].14	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[1].15	15	Bool	Output overcurrent 输出电流过大	Fault 故障	OK 正常
2	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[2].0	0	Bool	Gap between products small warning 产品间距接近最小值	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].1	1	Bool	Infeed PE jammed warning 入口光眼堵包警告	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].2	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].3	3	Bool	Product buffer nearly full 未分道产品数量接近饱和	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].4	4	Bool	AIM damaged or missing peg AIM拨齿破损或缺失	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].5	5	Bool	Product Destination Signal received late 出口地址发送迟	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].6	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].7	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[2].8	8	Bool	Belt speed too slow 带速过低	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].9	9	Bool	Belt speed too fast 带速过高	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].10	10	Bool	Belt elongation limit reached 设置值超过传送带最大延伸量	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].11	11	Bool	Belt acceleration too fast 带速增加过快	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].12	12	Bool	Belt deceleration too fast 带速减小过快	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].13	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].14	14	Bool	High CPU Usage CPU使用率过高	Warning 警告	OK 正常
		<DEVICE_NAME>:i.Data[2].15	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
3	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[3].0	0	Bool	IO 0 (C0-Pin4)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].1	1	Bool	IO 1 (C0-Pin2)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].2	2	Bool	IO 2 (C1-Pin4)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].3	3	Bool	IO 3 (C1-Pin2)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].4	4	Bool	IO 4 (C2-Pin4)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].5	5	Bool	IO 5 (C2-Pin2)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].6	6	Bool	IO 6 (C3-Pin4)	Low 低	High 高
		<DEVICE_NAME>:i.Data[3].7	7	Bool	IO 7 (C3-Pin2)	Low 低	High 高
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[3].8-15		Byte	Unused Byte (未使用的位)		
	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[4].0-7		Byte	Number of products on belt 带面产品数量		
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[4].8-15		Byte	Belt speed 带速		
	5	<DEVICE_NAME>:i.Data[5]		Word	Throughput 流量		
	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[6].0-7		Byte	Destination last product 上一产品出口地址		
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[6].8-15		Byte	Unused byte (未使用的位)		
	7	<DEVICE_NAME>:i.Data[7]		Word	Unused Word (未使用的位)		
	8	<DEVICE_NAME>:i.Data[8]		Word	Unused Word (未使用的位)		
	9	<DEVICE_NAME>:i.Data[9]		Word	Unused Word (未使用的位)		
	10	<DEVICE_NAME>:i.Data[10]		Word	Unused Word (未使用的位)		
	11	<DEVICE_NAME>:i.Data[11]		Word	Unused Word (未使用的位)		
12	0	<DEVICE_NAME>:i.Data[12].0-7		Byte	Parameter group number - 1, 2, 3, 6 or 7 参数组 1,2,3,6,7		
	1	<DEVICE_NAME>:i.Data[12].8	8	Bool	Parameter read OK 参数读取OK	Parameter group / parameter not existing 参数组/参数不存在	OK
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].9	9	Bool	Parameter write OK 参数写入OK	Parameter group / parameter not existing 参数组/参数不存在	OK
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].10	10	Bool	Parameter type OK 参数类型OK	Read only / parameter doesn't exist, data not written 参数只读/参数不存在/参数无法写入	OK
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].11	11	Bool	Parameter value format OK 参数值格式OK	Incorrect format, high bytes ignored 参数格式不正确, 高位值忽略。	OK
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].12	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].13	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].14	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		<DEVICE_NAME>:i.Data[12].15	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	13	<DEVICE_NAME>:i.Data[13]		Word	Parameter 参数		
	14	<DEVICE_NAME>:i.Data[14]		Word	Parameter value LSW 参数值低位		
	15	<DEVICE_NAME>:i.Data[15]		Word	Parameter value MSW 参数值高位		

PLC / EDS 电子数据表 → ISC CAM

Word	Byte	Electronic DataSheet	Bit	Type	Description	0 =	1 =	0 -> 1
0	0	q_LifeBit	0	Bool	Life bit 心跳	Motor stopped 电机停止运行	Motor running 电机运行中	Heart beat 心跳正常 Reset 复位 Reset 复位 Reset 复位
		q_BeltMotorOn	1	Bool	Motor running 电机			
		q_NotUsedBit	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_ResetFaults	3	Bool	Reset faults 故障复位			
		q_ResetWarnings	4	Bool	Reset warnings 警告复位			
		q_ResetDestCounter	5	Bool	Reset destination counter 自主模式分包计数重置			
		q_NotUsedBit	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
	1	q_NotUsedBit	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Product at infeed lane 0 第一入口来料 Product at infeed lane 1 第二入口来料		
		q_Reseved	8	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	9	Bool	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
		q_NotUsedBit	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Infeed0Active	12	Bool	Product from infeed 0 第一入口来料			
		q_Infeed1Active	13	Bool	Product from infeed 1 第二入口来料			
		q_NotUsedBit	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
1	0	q_Destination		Byte	External mode - Product destination 指令模式 - 产品出口地址			
	1	q_RunModeInternal	8	Bool	Run mode Internal 自主模式 (内部模式)	Inactive 非活动状态	Active 活动状态	
		q_RunModeExternal	9	Bool	Run mode PLC / External 指令模式 (外部模式)	Inactive 非活动状态	Active 活动状态	
		q_NotUsedBit	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Reserved	15	Bool	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
	2	q_NotUsedWord		Word	Unused word (未使用的位)			
3	0	q_ProductsDest0		Byte	Internal mode - number of products destination 0 / 自主模式 - 0口需分产品数量			
	1	q_ProductsDest1		Byte	Internal mode - number of products destination 1 / 自主模式 - 1口需分产品数量			
4	0	q_ProductsDest2		Byte	Internal mode - number of products destination 2 / 自主模式 - 2口需分产品数量			
	1	q_ProductsDest3		Byte	Internal mode - number of products destination 3 / 自主模式 - 3口需分产品数量			
5	0	q_ProductsDest4		Byte	Internal mode - number of products destination 4 / 自主模式 - 4口需分产品数量			
	1	q_ProductsDest5		Byte	Internal mode - number of products destination 5 / 自主模式 - 5口需分产品数量			
6	0	q_ProductsDest6		Byte	Internal mode - number of products destination 6 / 自主模式 - 6口需分产品数量			
	1	q_NotUsedByte		Byte	Reserved - set always as 0 保留位 - 值长设为0			
7	0	q_NotUsedBit	0	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_NotUsedBit	1	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_Carryway1LeftActive	2	Bool	Active carryway 1 enable left 分拣位1 启用左分			
		q_Carryway1RightActive	3	Bool	Active carryway 1 enable right 分拣位1 启用右分			
		q_Carryway2LeftActive	4	Bool	Active carryway 2 enable left 分拣位2 启用左分			
		q_Carryway2RightActive	5	Bool	Active carryway 2 enable right 分拣位2 启用右分			
		q_Carryway3LeftActive	6	Bool	Active carryway 3 enable left 分拣位3 启用左分			
		q_Carryway3RightActive	7	Bool	Active carryway 3 enable right 分拣位3 启用右分			
	1	q_ActiveCarrywayOverride		Byte	Override active carryway pointer 激活道点位置覆盖	1...3		
8	0	q_NotUsedBit	0	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Disabled 关闭	Enabled 启用	
		q_Carryway1Enable	1	Bool	Active carryway 1 enable 激活道1 启动			
		q_Carryway2Enable	2	Bool	Active carryway 2 enable 激活道2 启动			
		q_Carryway3Enable	3	Bool	Active carryway 3 enable 激活道3 启动			
		q_NotUsedBit	4	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	5	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
	1	q_NotUsedBit	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Override deactive 禁用	Override active 启用	
		q_Carryway1Override	8	Bool	Enable override active carryway 1 启用/禁用强制动作分拣位1			
		q_Carryway2Override	9	Bool	Enable override active carryway 2 启用/禁用强制动作分拣位2			
		q_Carryway3Override	10	Bool	Enable override active carryway 3 启用/禁用强制动作分拣位3			
		q_NotUsedBit	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
9		q_CarrywayValueOverride		Word	Override active carryway value			
10		q_NotUsedWord		Word	Unused word (未使用的位)			
11		q_NotUsedWord		Word	Unused word (未使用的位)			
12	0	q_ParameterGroup		Byte	Parameter group number - 1, 2, 3, 6 or 7 参数组 1, 2, 3, 6, 7			
	0	q_ParameterRead	8	Bool	Parameter read value 读取参数值			Only writes on high trigger, toggle
		q_ParameterWrite	9	Bool	Parameter write value 写入参数值			
		q_NotUsedBit	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
		q_NotUsedBit	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)			
	13	q_Parameter		Word	Parameter number 参数号			
	14	q_ParameterValue		Word	Parameter value 参数值			
15		q_NotUsedWord		Word	Unused word (未使用的位)			

ISC CAM → PLC / EDS 电子数据表

Word	Byte	Electronic DataSheet	Bit	Type	Description	0 =	1 =
0	0	i_LifeBit	0	Bool	Life bit 心跳		
		i_SystemReady	1	Bool	System OK 系统功能正常/准备就绪	System fault 系统功能故障	System OK 系统功能正常/准备就绪
		i_BeltMoving	2	Bool	Belt moving 输送带运行中	Belt stopped	Belt moving 输送带运行中
		i_SystemFault	3	Bool	System fault 系统功能故障	Fault 故障	OK 正常
		i_SystemWarning	4	Bool	System warning 系统功能警告	Warning 警告	OK 正常
		i_SystemNextProduct	5	Bool	System ready for next product 进料准备就绪	Current gap too small 当前产品间距过小	Current gap OK - ready for next product 当前产品间距OK, 进料准备就绪
		i_ReadingBusy	6	Bool	File reading busy 系统读档中		
		i_NotUsedBit	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	i_NotUsedByte		Byte	Unused Byte		
1	0	i_MinGapFault	0	Bool	Gap between products too small 产品间距过小	Fault 故障	OK 正常
		i_InfeedJamFault	1	Bool	Infeed PE jammed 入口光眼堵包	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsedBit	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_BufferFullFault	3	Bool	Product buffer full 未分道产品数量饱和	Fault 故障	OK 正常
		i_PegSensorFault	4	Bool	AIM peg sensor fault AIM拨块故障	Fault 故障	OK 正常
		i_DestinationFault	5	Bool	Product destination signal received too late 出口地址分配过晚, 分配失败	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsedBit	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsedBit	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	i_EncoderFault	8	Bool	Encoder fault 编码器故障	Fault 故障	OK 正常
		i_BeltMotorSignalFault	9	Bool	Motor run signal missing 电机运行信号缺失	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsedBit	10	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsedBit	11	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_IO-LinkFault	12	Bool	IO-Link Fault IO-Link 故障	Fault 故障	OK 正常
		i_VoltageSupplyFault	13	Bool	Power supply voltage low 电源电压低	Fault 故障	OK 正常
		i_NotUsedBit	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_OvercurrentFault	15	Bool	Output overcurrent 输出电流过大	Fault 故障	OK 正常
2	0	i_MinGapWarning	0	Bool	Gap between products small warning 产品间距接近最小值	Warning 警告	OK 正常
		i_InfeedJamWarning	1	Bool	Infeed PE jammed warning 入口光眼堵包警告	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsedBit	2	Bool	Unused Bit (未使用的位)	Warning 警告	OK 正常
		i_BufferFullWarning	3	Bool	Product buffer nearly full 未分道产品数量接近饱和	Warning 警告	OK 正常
		i_AIMPegWarning	4	Bool	AIM damaged or missing peg AIM拨块破损或缺失	Warning 警告	OK 正常
		i_DestinationWarning	5	Bool	Product Destination Signal received late 出口地址发送迟	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsedBit	6	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsedBit	7	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	1	i_MinBeltSpeedWarning	8	Bool	Belt speed too slow 带速过低	Warning 警告	OK 正常
		i_MaxBeltSpeedWarning	9	Bool	Belt speed too fast 带速过高	Warning 警告	OK 正常
		i_BeltElongationWarning	10	Bool	Belt elongation limit reached 设置值超过传送带最大延伸量	Warning 警告	OK 正常
		i_MaxBeltAccelWarning	11	Bool	Belt acceleration too fast 带速增加过快	Warning 警告	OK 正常
		i_MaxBeltDecelWarning	12	Bool	Belt deceleration too fast 带速减小过快	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsedBit	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_HighUsageWarning	14	Bool	High CPU Usage CPU使用率过高	Warning 警告	OK 正常
		i_NotUsedBit	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
3	0	i_PortC0_Pin4	0	Bool	IO 0 (C0-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC0_Pin2	1	Bool	IO 1 (C0-Pin2)	Low 低	High 高
		i_PortC1_Pin4	2	Bool	IO 2 (C1-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC1_Pin2	3	Bool	IO 3 (C1-Pin2)	Low 低	High 高
		i_PortC2_Pin4	4	Bool	IO 4 (C2-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC2_Pin2	5	Bool	IO 5 (C2-Pin2)	Low 低	High 高
		i_PortC3_Pin4	6	Bool	IO 6 (C3-Pin4)	Low 低	High 高
		i_PortC3_Pin2	7	Bool	IO 7 (C3-Pin2)	Low 低	High 高
	1	i_NotUsedByte		Byte	Unused Byte (未使用的位)		
4	0	i_ProductsOnBelt		Byte	Number of products on belt 带面产品数量		
	1	i_BeltSpeed		Byte	Belt speed 带速		
5		i_Throughput		Word	Throughput 流量		
6	0	i_LastProductDest		Byte	Destination last product 上一产品出口地址		
	1	i_NotUsedByte		Byte	Unused byte (未使用的位)		
7		i_NotUsedWord		Word	Unused Word (未使用的位)		
8		i_NotUsedWord		Word	Unused Word (未使用的位)		
9		i_NotUsedWord		Word	Unused Word (未使用的位)		
10		i_NotUsedWord		Word	Unused Word (未使用的位)		
11		i_NotUsedWord		Word	Unused Word (未使用的位)		
12	0	i_ParameterGroup		Byte	Parameter group number - 1, 2, 3, 6 or 7 参数组 1,2,3,6,7		
	1	i_ParameterRead	8	Bool	Parameter read OK 参数读取OK	Parameter group / parameter not existing 参数组/参数不存在	OK
		i_ParameterWrite	9	Bool	Parameter write OK 参数写入OK	Parameter group / parameter not existing 参数组/参数不存在	OK
		i_ParameterType	10	Bool	Parameter type OK 参数类型OK	Read only / parameter doesn't exist, data not written 参数只读/参数不存在/参数无法写入	OK
		i_ParameterValue	11	Bool	Parameter value format OK 参数值格式OK	Incorrect format, high bytes ignored 参数格式不正确, 高位值忽略。	OK
		i_NotUsedBit	12	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsedBit	13	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsedBit	14	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
		i_NotUsedBit	15	Bool	Unused Bit (未使用的位)		
	13	i_Parameter		Word	Parameter 参数		
	14	i_ParameterValueLSW		Word	Parameter value LSW 参数值低位		
15		i_ParameterValueMSW		Word	Parameter value MSW 参数值高位		

参数组 1

PARAMETER GROUP 参数组	PARAMETER 参数号	NAME 名称	Read 可读	Write 可写	Unit 单位	Unit in vHMI 操作界面 中的单位	Data format 数据格式	Need Unit Conversion 是否需要 单位转换	DESCRIPTION 描述
Parameter group 1 参数组1									
1	0	Serial Number character 0	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #1
1	1	Serial Number character 1	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #2
1	2	Serial Number character 2	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #3
1	3	Serial Number character 3	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #4
1	4	Serial Number character 4	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #5
1	5	Serial Number character 5	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #6
1	6	Serial Number character 6	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #7
1	7	Serial Number character 7	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #8
1	8	Serial Number character 8	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #9
1	9	Serial Number character 9	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #10
1	10	Serial Number character 10	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #11
1	11	Serial Number character 11	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #12
1	12	Serial Number character 12	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #13
1	13	Serial Number character 13	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #14
1	14	Serial Number character 14	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #15
1	15	Serial Number character 15	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #16
1	16	Serial Number character 16	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #17
1	17	Serial Number character 17	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #18
1	18	Serial Number character 18	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #19
1	19	Serial Number character 19	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #20
1	20	Serial Number character 20	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #21
1	21	Serial Number character 21	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #22
1	22	Serial Number character 22	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #23
1	23	Serial Number character 23	x		ASCII	ASCII	char	No	Character of the serial number #24
1	48	Sprocket teeth count 链轮齿数	x		Teeth	Teeth	uint8	No	This value is used for the calculations from encoder pulses to distance, see support documentation for calculations.
1	49	Application type 应用类型	x		-	-	uint8	No	1: Sorter 分拣 2: Switch 分道
1	50	Infeed lanes 进料道	x		-	-	uint8	No	1: Single 单口 2: Dual 双口
1	51	Activation angle 分道角度	x		deg	deg	uint8	No	Typical: 20..90 degree
1	52	PLC destination update timing warning / fault window /PLC出口地址更新时间窗口设定 (故障报警)	x		ms	ms	uint8	No	The value used to set fault/warning for product destination timing. Typical: 25..75ms
1	53	Outfeed lanes 出口数	x		-	-	uint8	No	1: Sorter 单 3: Switch dual 双 7: Switch triple 三
1	54	Infeed lane position primary 第一入口位置	x		-	-	uint8	No	Primary infeed position in relation to belt direction 0: Center 中间 1: Left 左 2: Right 右
1	55	Infeed lane position secondary 第二入口位置	x		-	-	uint8	No	Secondary infeed position in relation to belt direction 0: Center 中间 1: Left 左 2: Right 右
1	64	Belt type 链板带类型	x		-	-	uint8	No	1: S400 ARB 2: S4500 DARB 4: S4550 DARB 8: S7000 ARB 16: S7050 ARB 32: S800 AIM 64: S800 AIM GLIDE
1	70	Elongation warning 链板带长度延伸率警告	x		%*10	%	uint8	YES	% of elongation that will create warning. The value in this parameter needs to be multiplied by 10 to get to the correct value. Example: [Value in %] = Elongation warning * 10
1	72	Encoder resolution 编码器分辨率	x		PPR	PPR	uint8	No	Typical: 64PPR
1	82	Infeed PE Sensor jitter timer 入口光眼防抖过滤	x		ms	ms	uint8	No	Typical: 20ms
1	96	Divert count 分拣计数	x		#	#	uint8	No	1..3
1	113	Run mode 运行模式	x	x	-	-	uint8	No	1: Internal 内部自主模式 2: PLC 外部指令模式
1	114	Retain mode 激活保持	x	x	-	-	uint8	No	0: Off 关 1: On 开
1	115	Gap too small action 间距不足操作	x	x	-	-	uint8	No	1: End off 尾端排出 2: Attempt to divert 尝试分道 8: Default destination 默认出口
1	117	Product train mode 产品连包模式	x	x	-	-	uint8	No	1: Off 2: On
1	120	Default destination 默认出口	x	x	#	#	uint8	No	0..6
1	121	Reject destination 剔除口设定	x	x	#	#	uint8	No	
1	122	Gap too small destination 间距不足时出口	x	x	#	#	uint8	No	
1	124	Product Nose 产品头部补偿	x	x	pulses	pegs	uint8	YES	This value needs to be set/read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance and from distance to pulses.
1	125	Product Tail 产品尾部补偿	x	x	pulses	pegs	uint8	YES	Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * Bytevalue;
1	127	Unit 单位	x	x	-	-	uint8	No	1: metric 公制 2: imperial 英制
1	129	Zone count 1 激活道1区激活区数量	x		#	#	uint8	No	Number of zones in the active carryway.
1	130	Zone count 2 激活道2区激活区数量	x		#	#	uint8	No	
1	131	Zone count 3 激活道3区激活区数量	x		#	#	uint8	No	
1	137	Activation delay 1 激活道1区延迟激活	x		ms	ms	uint8	No	This parameter accounts for mechanical delays from valve activation to product movement on the conveyor belt. It is set by Intralox to a default value.
1	138	Activation delay 2 激活道2区延迟激活	x		ms	ms	uint8	No	
1	139	Activation delay 3 激活道3区延迟激活	x		ms	ms	uint8	No	
1	145	Deactivation delay 1 激活道1区延迟复位	x		ms	ms	uint8	No	This parameter accounts for mechanical delays from valve activation to product movement on the conveyor belt. It is set by Intralox to a default value.
1	146	Deactivation delay 2 激活道2区延迟复位	x		ms	ms	uint8	No	
1	147	Deactivation delay 3 激活道3区延迟复位	x		ms	ms	uint8	No	
1	161	AIM peg sensor offset 1 / AIM 拨块传感器位置偏移量1	x		mm	mm (inch)	uint8	No	Peg sensor offset: Peg sensor distance (mm) from Zero Position.
1	162	AIM peg sensor offset 2 / AIM 拨块传感器位置偏移量2	x		mm	mm (inch)	uint8	No	
1	163	AIM peg sensor offset 3 / AIM 拨块传感器位置偏移量3	x		mm	mm (inch)	uint8	No	
1	225	Activation delay override 1 激活道1区延迟激活覆盖	x	x	ms	ms	uint8	No	This parameter accounts for mechanical delays from valve activation to product movement on the conveyor belt. This will override the default value given by Intralox. "0" will restore back to the default values provided by Intralox.
1	226	Activation delay override 2 激活道2区延迟激活覆盖	x	x	ms	ms	uint8	No	
1	227	Activation delay override 3 激活道3区延迟激活覆盖	x	x	ms	ms	uint8	No	
1	233	Deactivation delay override 1 激活道1区延迟复位覆盖	x	x	ms	ms	uint8	No	This parameter accounts for mechanical delays from valve activation to product movement on the conveyor belt. This will override the default value given by Intralox. "0" will restore back to the default values provided by Intralox.
1	234	Deactivation delay override 2 激活道2区延迟复位覆盖	x	x	ms	ms	uint8	No	
1	235	Deactivation delay override 3 激活道3区延迟复位覆盖	x	x	ms	ms	uint8	No	

PARAMETER GROUP 参数组	PARAMETER 参数号	NAME 名称	Read 可读	Write 可写	Unit 单位	Unit in vHMI 操作界面 中的单位	Data format 数据格式	Need Unit Conversion 是否需要 单位转换	DESCRIPTION 描述
1	240	Destination count - trajectory 0 出口地址产品计数 - 分道轨迹0	x	x	#	#	uint8	No	Internal mode - line balancing count for different trajectories
1	241	Destination count - trajectory 1 出口地址产品计数 - 分道轨迹1	x	x	#	#	uint8	No	
1	242	Destination count - trajectory 2 出口地址产品计数 - 分道轨迹2	x	x	#	#	uint8	No	
1	243	Destination count - trajectory 3 出口地址产品计数 - 分道轨迹3	x	x	#	#	uint8	No	
1	244	Destination count - trajectory 4 出口地址产品计数 - 分道轨迹4	x	x	#	#	uint8	No	
1	245	Destination count - trajectory 5 出口地址产品计数 - 分道轨迹5	x	x	#	#	uint8	No	
1	246	Destination count - trajectory 6 出口地址产品计数 - 分道轨迹6	x	x	#	#	uint8	No	
1	247	Destination count - trajectory 7 出口地址产品计数 - 分道轨迹7	x	x	#	#	uint8	No	
1	248	Destination count - trajectory 8 出口地址产品计数 - 分道轨迹8	x	x	#	#	uint8	No	
1	249	Destination count - trajectory 9 出口地址产品计数 - 分道轨迹9	x	x	#	#	uint8	No	
1	250	Destination count - trajectory 10 出口地址产品计数 - 分道轨迹10	x	x	#	#	uint8	No	
1	251	Destination count - trajectory 11 出口地址产品计数 - 分道轨迹11	x	x	#	#	uint8	No	
1	252	Destination count - trajectory 12 出口地址产品计数 - 分道轨迹12	x	x	#	#	uint8	No	
1	253	Destination count - trajectory 13 出口地址产品计数 - 分道轨迹13	x	x	#	#	uint8	No	
1	254	Destination count - trajectory 14 出口地址产品计数 - 分道轨迹14	x	x	#	#	uint8	No	
1	255	Destination count - trajectory 15 出口地址产品计数 - 分道轨迹15	x	x	#	#	uint8	No	

参数组 2

PARAMETER GROUP 参数组	PARAMETER 参数号	NAME 名称	Read 可读	Write 可写	Unit 单位	Unit in vHMI 操作界面 中的单位	Data format 数据格式	Need Unit Conversion 是否需要 单位转换	DESCRIPTION 描述
Parameter group 2 参数组2									
2	0	DPE length 设备长度	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	This value is read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance.
2	1	Belt width 带面宽度	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * uint16;
2	2	Belt Nominal Pitch 链板带标准节距	x		*10mm	mm (inch)	uint16	YES	This value is read in 0.1mm, Belt Nominal Pitch (mm) = uint16 * 10
2	3	Zone Width 激活区宽度	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	This value is read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance.
2	4	Product sensor position 入口光线位置	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	5	Jam sensor position 堵包光线位置	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	6	Gap fault size 间距不足故障报警尺寸	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * uint16;
2	7	Jam fault distance 堵包故障报警距离	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	8	Min belt speed 最小带速	x		pulse/sec	m/min (FPM)	uint16	YES	This value is read in encoder pulses per second, see support documentation for calculations to get from pulses to speed. See pulse/sec to m/min (FPM).
2	9	Max belt speed 最大带速	x		pulse/sec	m/min (FPM)	uint16	YES	Speed (m/min) = (uint16Value * (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * 60) / 1000
2	10	Max belt acceleration 带面最大加速度	x		mm/sec ²	m/s ² (ft/s ²)	uint16	YES	This value is read in millimeter per second ² , see support documentation for calculations to get from pulses to acceleration. See mm/s ² to m/s ² (ft/s ²).
2	11	Max belt deceleration 带面最大减速度	x		mm/sec ²	m/s ² (ft/s ²)	uint16	YES	acceleration (m/s ²) = uint16Value / 1000;
2	12	Encoder fault timer 编码器报警计时器	x		ms	ms	uint16	No	If the belt is stopped and 2 or more products are detected within this time, an encoder fault will be triggered
2	16	Gap warning size 间距不足警告报警尺寸	x	x	pulses	mm (inch)	uint16	YES	This value is set/read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance and from distance to pulses.
2	17	Jam warning distance 堵包距离报警尺寸	x	x	pulses	mm (inch)	uint16	YES	Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * uint16;
2	22	Debounce distance 防抖长度设定	x	x	pulses	mm (inch)	uint16	YES	Product features shorter than Debounce distance will be ignored by the IDL. This value is set/read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance and from distance to pulses. Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * uint16;
2	23	Artificial minimum product length 手动定义最小产品长度	x	x	pulses	mm (inch)	uint16	YES	Allows detection of partly transparent products. This value is set/read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance and from distance to pulses. Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * uint16;
2	24	Divert Direction Enable 分拣方向矢能	x	x	-		uint16	No	This parameter is a boolean-array where the first 8 booleans are to "Enable active carryway left/right" This is used only for bidirectional belts. If unidirectional belts are used, value should be set to 255 See support documentation for more information. Data format: 0000.0000.0000.0000..1111.1111.1111.1111
2	25	Divert Enable/Force 激活分拣位开启/强制	x	x	-	-	Word	No	This parameter is a boolean-array where the first 8 booleans are to "Enable active carryways" and last 8 booleans are to "Enable override". See support documentation for more information. Data format: 0000.0000.0000.0000..1111.1111.1111.1111
2	33	Divert area 1 - Start position 分拣位 1 - 起始位置	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	This value needs to be read in encoder pulses, see support documentation for calculations to get from pulses to distance. Distance (mm) = (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * uint16;
2	34	Divert area 2 - Start position 分拣位 2 - 起始位置	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	35	Divert area 3 - Start position 分拣位 3 - 起始位置	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	41	Divert area 1 - ZoneLength 分拣位 1 - 区域长度	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	42	Divert area 2 - ZoneLength 分拣位 2 - 区域长度	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	
2	43	Divert area 3 - ZoneLength 分拣位 3 - 区域长度	x		pulses	mm (inch)	uint16	YES	

参数组 3

PARAMETER GROUP 参数组	PARAMETER 参数号	NAME 名称	Read 可读	Write 可写	Unit 单位	Unit in vHMI 操作界面 中的单位	Data format 数据格式	Need Unit Conversion 是否需要 单位转换	DESCRIPTION 描述
Parameter group 3 参数组3									
3	33	Valve Override value 1 强制激活值覆盖1	x	x	-	-	Word	YES	AIM/DARB: 0: Off 1: On
3	34	Valve Override value 2 强制激活值覆盖2	x	x	-	-	Word	YES	S7OX0: This parameter is a boolean-array where the 16 booleans represent the forced state of the valve(s).
3	35	Valve Override value 3 强制激活值覆盖3	x	x	-	-	Word	YES	See support documentation for more information. Data format: 0000.0000.0000.0000..1111.1111.1111.1111

参数组 6

PARAMETER GROUP 参数组	PARAMETER 参数号	NAME 名称	Read 可读	Write 可写	Unit 单位	Unit in vHMI 操作界面 中的单位	Data format 数据格式	Need Unit Conversion 是否需要 单位转换	DESCRIPTION 描述
Parameter group 6 参数组6									
6	0	Product counter 产品计数	x		#	#	int32	No	The count is updated each time a product is detected by the infeed product sensor.
6	1	Boot counter 开机计数	x		#	#	int32	No	This counter refers to the number of times the conveyor system has been started or "booted up".
6	2	Start-Stop counter 启停计数	x		#	#	int32	No	This counter refers to the number of times the conveyor has started and stopped.
6	3	max belt speed 最大带面速度	x		pulse/sec	m/min (FPM)	int32	YES	This value is read in encoder pulses per second, see support documentation for calculations to get from pulses to speed. See pulse/sec to m/min (FPM). Speed (m/min) = (int32Value * (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * 60) / 1000;
6	4	max belt acceleration 最大带面加速度	x		mm/s²	m/s² (ft/s²)	int32	YES	This value is read in millimeter per second², see support documentation for calculations to get from pulses to acceleration. See mm/s² to m/s² (ft/s²).
6	5	max belt deceleration 最大带面减速度	x		mm/s²	m/s² (ft/s²)	int32	YES	acceleration (m/s²) = int32Value / 1000;
6	8	Uptime counter 开机计时	x		1.024 sec	DD:HH:MM:SS	int32	YES	TotalSeconds = Math.floor(int32Value * 1.024); seconds = Math.floor(totalSeconds % 60); minutes = Math.floor((totalSeconds / 60) % 60); hours = Math.floor((totalSeconds / 3600) % 24); days = Math.floor((totalSeconds / 86400)); Time = days + hours + minutes + seconds
6	9	Runtime counter 运行计时	x		1.024 sec	DD:HH:MM:SS	int32	YES	Distance (KM) = ((int32Value * (Belt Nominal Pitch * Sprocket Teeth Count / (Encoder resolution * 2)) * 256) / 1000000)
6	10	Belt travel distance counter 带子运转距离计数	x		256 pulses	KM (Miles)	int32	YES	This count is updated each time a warning is triggered.
6	11	Warning counter 警告计数	x		#	#	int32	No	This count is updated each time a fault is triggered.
6	12	Fault counter 故障计数	x		#	#	int32	No	This count is updated each time a gap fault is triggered.
6	13	Gap fault counter 间距不足计数	x		#	#	int32	No	This count is updated each time a jam fault is triggered. Infeed photo-eye jam & jam sensor faults are combined.
6	14	Jam fault counter 堵包故障计数	x		#	#	int32	No	This count is updated each time a product buffer fault is triggered.
6	15	Product buffer fault counter 产品缓冲数过载计数	x		#	#	int32	No	This count is updated each time an active carryway activated.
6	17	Activation counter divert 1 激活次数计数-1区	x		#	#	int32	No	This parameter is a boolean-array where the first 16 booleans are faults and last 16 booleans are warning. See support documentation for more information. Data range: 0000.0000.0000.0000.0000.0000.0000.0000. 1111.1111.1111.1111.1111.1111.1111.1111
6	18	Activation counter divert 2 激活次数计数-2区	x		#	#	int32	No	
6	19	Activation counter divert 3 激活次数计数-3区	x		#	#	int32	No	
6	32	Fault / warning history 0 故障/警告历史0	x		-	-	DWord	No	
6	33	Fault / warning history 1 故障/警告历史1	x		-	-	DWord	No	
6	34	Fault / warning history 2 故障/警告历史2	x		-	-	DWord	No	
6	35	Fault / warning history 3 故障/警告历史3	x		-	-	DWord	No	
6	36	Fault / warning history 4 故障/警告历史4	x		-	-	DWord	No	
6	37	Fault / warning history 5 故障/警告历史5	x		-	-	DWord	No	
6	38	Fault / warning history 6 故障/警告历史6	x		-	-	DWord	No	
6	39	Fault / warning history 7 故障/警告历史7	x		-	-	DWord	No	
6	40	Fault / warning history 8 故障/警告历史8	x		-	-	DWord	No	
6	41	Fault / warning history 9 故障/警告历史9	x		-	-	DWord	No	
6	42	Fault / warning history 10 故障/警告历史10	x		-	-	DWord	No	
6	43	Fault / warning history 11 故障/警告历史11	x		-	-	DWord	No	
6	44	Fault / warning history 12 故障/警告历史12	x		-	-	DWord	No	
6	45	Fault / warning history 13 故障/警告历史13	x		-	-	DWord	No	
6	46	Fault / warning history 14 故障/警告历史14	x		-	-	DWord	No	
6	47	Fault / warning history 15 故障/警告历史15	x		-	-	DWord	No	

参数组 7

PARAMETER GROUP 参数组	PARAMETER 参数号	NAME 名称	Read 可读	Write 可写	Unit 单位	Unit in vHMI 操作界面 中的单位	Data format 数据格式	Need Unit Conversion 是否需要 单位转换	DESCRIPTION 描述
参数组 7									
7	0	Belt elongation value 带面延伸节距覆盖值	x	x	%*10000	%	int32	YES	(Beltelongation factor / 10.000) - 1 * 100% (UPDATE TO ACTUAL PITCH VALUE)
7	1	Recipe ID number 菜单ID号	x	x	#	#	int32	No	Active recipe number for applications with trajectories