

Parker Compax3

지원 버전 TOP Design Studio

V1.4.4 이상



CONTENTS

Touch Operation Panel을 사용해주는 고객님께 감사 드립니다.

- 1. 시스템 구성** [2 페이지](#)
접속에 필요한 기기, 각 기기의 설정, 케이블, 구성 가능한 시스템에 대해 설명합니다.
- 2. 외부 장치 선택** [3 페이지](#)
TOP 기종과 외부 장치를 선택합니다.
- 3. TOP 통신 설정** [4 페이지](#)
TOP 통신 설정 방법에 대해서 설명합니다.
- 4. 외부 장치 설정** [9 페이지](#)
외부 장치의 통신 설정 방법에 대해서 설명합니다.
- 5. 케이블 표** [10 페이지](#)
접속에 필요한 케이블 사양에 대해 설명합니다.
- 6. 지원 어드레스** [11 페이지](#)
본 절을 참조하여 외부 장치와 통신 가능한 어드레스를 확인하십시오.

1. 시스템 구성

TOP와 "Parker - Compax3"의 시스템 구성은 아래와 같습니다.

Series	CPU	통신 방식	시스템 설정	케이블
Parker	Compax3	RS-232C RS-485	3.1 설정 예제 1 (4 페이지)	5.1 케이블 표 1 (8 페이지)

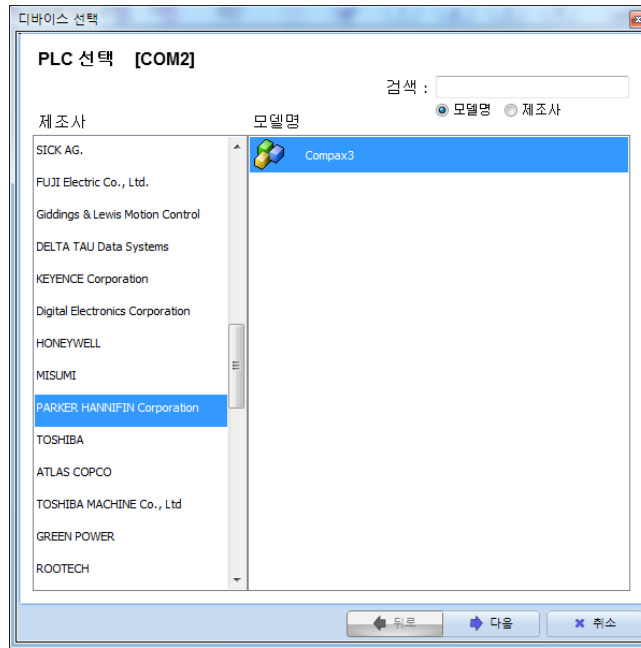
■ 연결 구성

- 1 : 1(TOP 1 대와 외부 장치 1 대) 연결 - RS232C/485 통신에서 가능한 구성입니다.



2. 외부 장치 선택

■ TOP 모델 및 포트 선택 후 외부 장치를 선택합니다.



설정 사항		내용					
TOP	모델	TOP 디스플레이와 프로세스를 확인하여 터치 모델을 선택합니다.					
외부 장치	제조사	TOP와 연결할 외부 장치의 제조사를 선택합니다. "Parker"를 선택 하십시오.					
	PLC	TOP와 연결할 외부 장치를 선택 합니다. <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="background-color: black; color: white;">모델</th> <th style="background-color: black; color: white;">인터페이스</th> <th style="background-color: black; color: white;">프로토콜</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Compax3</td> <td>Computer Link</td> <td>Compax3 Link</td> </tr> </tbody> </table> <p>연결을 원하는 외부 장치가 시스템 구성 가능한 기종인지 1장의 시스템 구성에서 확인 하시기 바랍니다.</p>	모델	인터페이스	프로토콜	Compax3	Computer Link
모델	인터페이스	프로토콜					
Compax3	Computer Link	Compax3 Link					

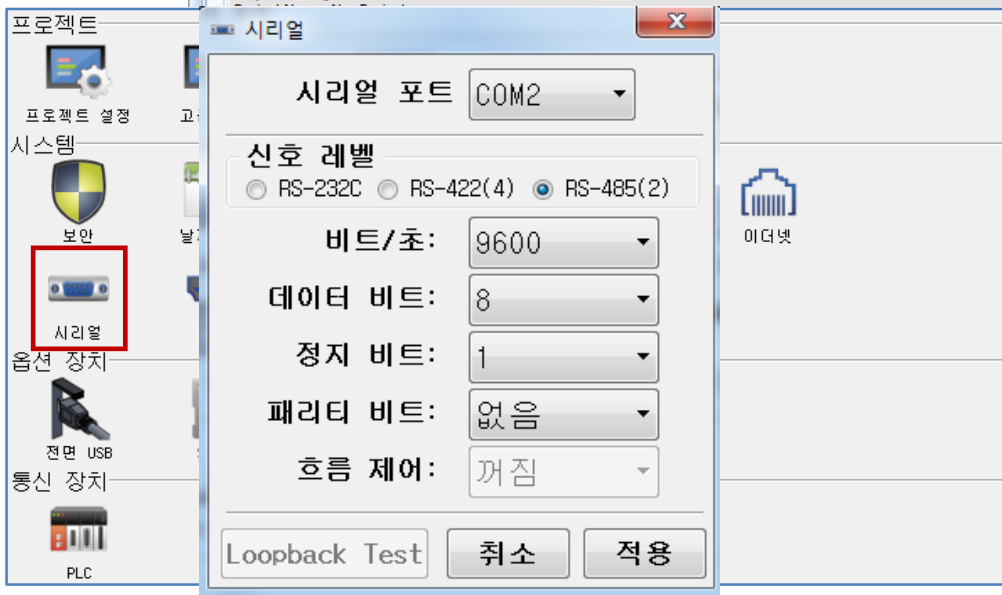
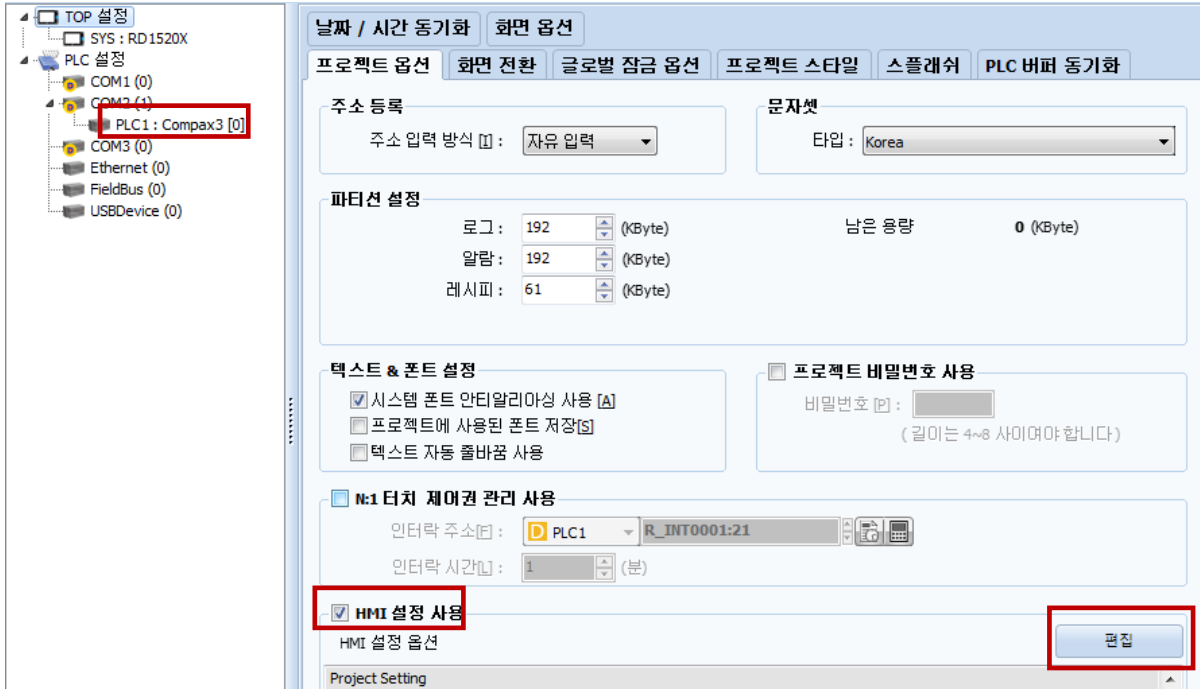
3. TOP 통신 설정

통신 설정은 TOP Design Studio 혹은 TOP 메인 메뉴에서 설정 가능 합니다. 통신 설정은 외부 장치와 동일하게 설정해야 합니다.

3.1 TOP Design Studio 에서 통신 설정

(1) 통신 인터페이스 설정

- [프로젝트 > 프로젝트 속성 > TOP 설정] → [프로젝트 옵션 > “HMI 설정 사용” 체크 > 편집 > 시리얼]
- TOP 통신 인터페이스를 TOP Design Studio에서 설정합니다.



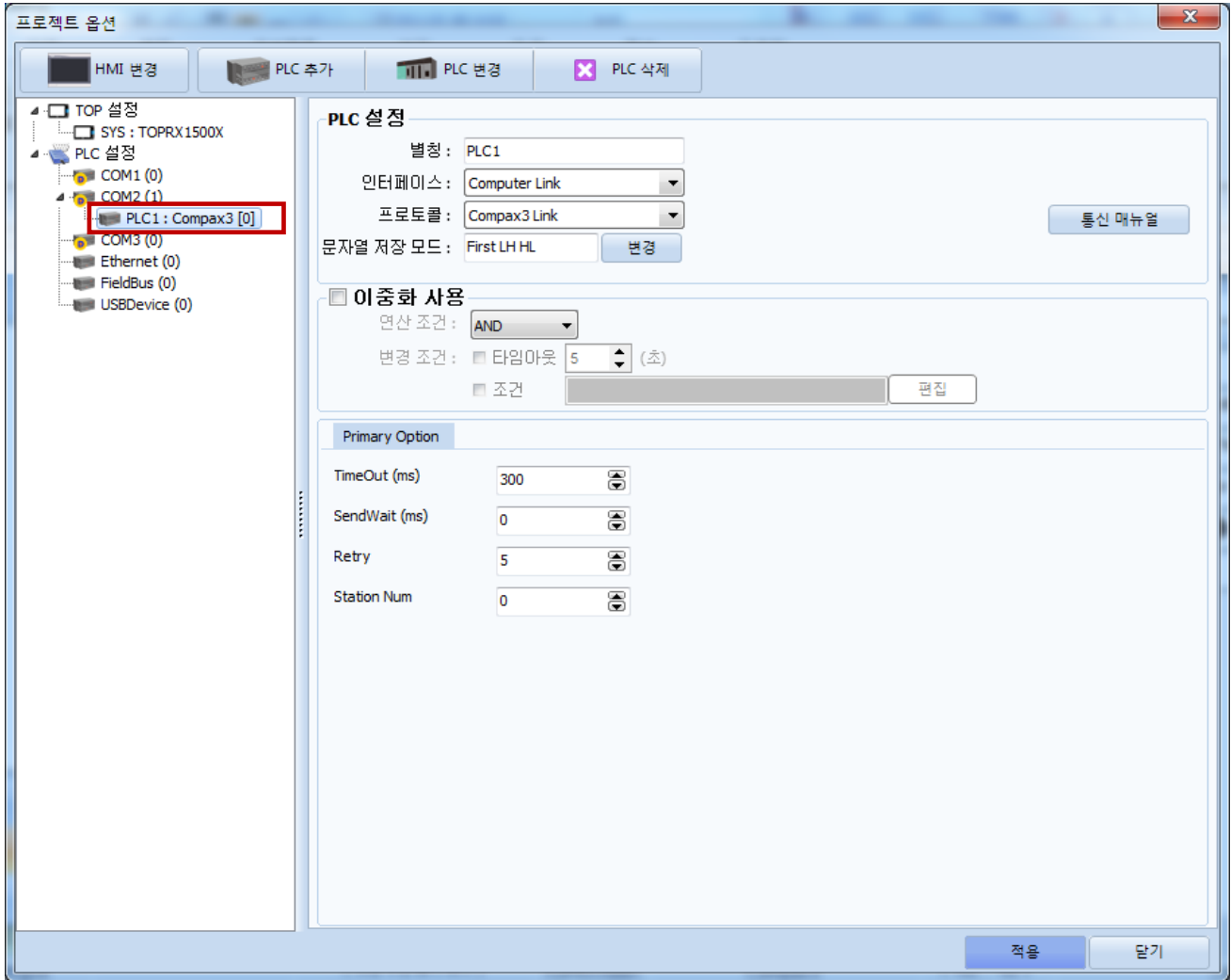
항 목	TOP	외부 장치	비 고
신호 레벨 (포트)	RS-485	RS-485	
보우레이트		9600	
데이터 비트		8	
정지 비트		1	
패리티 비트		none	

※ 위의 설정 내용은 본 사에서 권장하는 예제입니다.

항 목	설 명
신호 레벨	TOP – 외부 장치 간 시리얼 통신 방식을 선택합니다.
보우레이트	TOP – 외부 장치 간 시리얼 통신 속도를 선택합니다.
데이터 비트	TOP – 외부 장치 간 시리얼 통신 데이터 비트를 선택합니다.
정지 비트	TOP – 외부 장치 간 시리얼 통신 정지 비트를 선택합니다.
패리티 비트	TOP – 외부 장치 간 시리얼 통신 패리티 비트 확인 방식을 선택합니다.

(2) 통신 옵션 설정

- [프로젝트 > 프로젝트 속성 > PLC 설정 > COM > “PLC1 : Parker”]
 – Compax3통신 드라이버의 옵션을 TOP Design Studio에서 설정합니다.

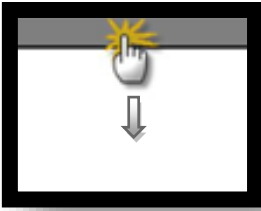


항 목	설 정	비 고
인터페이스	“Computer Link”를 선택합니다.	“2. 외부 장치 선택” 참고
프로토콜	“PC Link”를 선택합니다.	
TimeOut (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답을 기다리는 시간을 설정합니다.	
SendWait (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답 수신 후 다음 명령어 요청 전송 간에 대기 시간을 설정합니다.	
Station Num	국번	

3.2 TOP 에서 통신 설정

※ “3.1 TOP Design Studio 에서 통신 설정” 항목의 “HMI 설정 사용”을 체크 하지 않은 경우의 설정 방법입니다.

■ TOP 화면 상단을 터치하여 아래로 드래그 합니다. 팝업 창의 “EXIT”를 터치하여 메인 화면으로 이동합니다.



(1) 통신 인터페이스 설정

■ [메인 화면 > 제어판 > 시리얼]



항 목	TOP	외부 장치	비 고
신호 레벨 (포트)	RS-485	RS-485	
보우레이트		9600	고정
데이터 비트		8	고정
정지 비트		1	고정
패리티 비트		none	고정

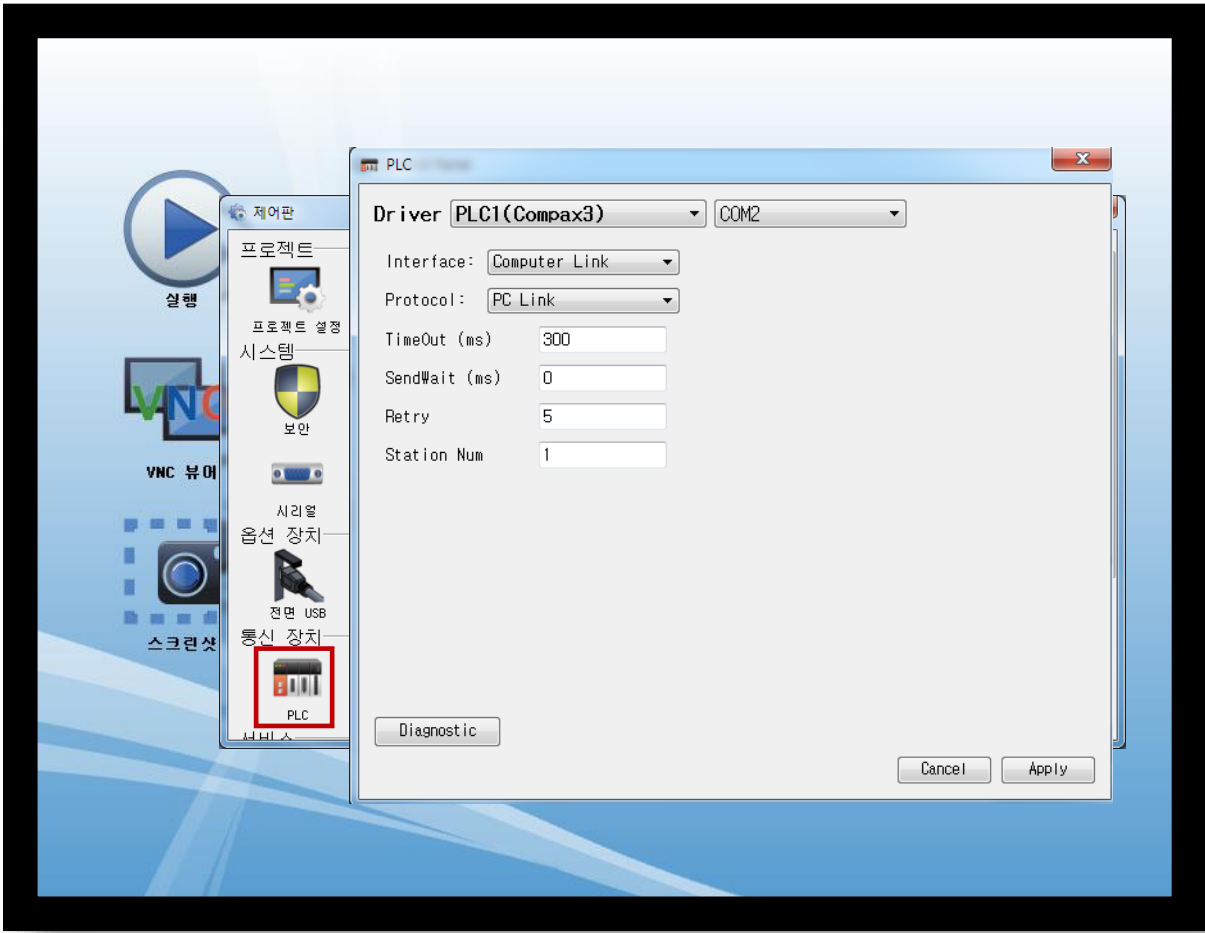
※ 위의 설정 내용은 본사에서 권장하는 설정 예제입니다.

항 목	설 명
신호 레벨	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 방식을 선택합니다.
보우레이트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 속도를 선택합니다.
데이터 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 데이터 비트를 선택합니다.
정지 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 정지 비트를 선택합니다.
패리티 비트	TOP - 외부 장치 간 시리얼 통신 패리티 비트 확인 방식을 선택합니다.



(2) 통신 옵션 설정

■ [메인 화면 > 제어판 > PLC]



항 목	설 정	비 고
인터페이스	"Computer Link"를 선택합니다.	"2. 외부 장치 선택" 참고
프로토콜	"PC Link"를 선택합니다.	
TimeOut (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답을 기다리는 시간을 설정합니다.	
SendWait (ms)	TOP가 외부 장치로부터 응답 수신 후 다음 명령어 요청 전송 간에 대기 시간을 설정합니다.	
Station Num	국번	

3.3 통신 진단

■ TOP - 외부 장치 간 인터페이스 설정 상태를 확인

- TOP 화면 상단을 터치하여 아래로 드래그. 팝업 창의 "EXIT"를 터치하여 메인 화면으로 이동한다
- [제어판 > 시리얼] 에서 사용 하고자 하는 COM 포트 설정이 외부 장치의 설정 내용과 같은지 확인한다

■ 포트 통신 이상 유무 진단

- [제어판 > PLC] 에서 "통신 진단"을 터치한다.
- 화면 상에 Diagnostics 다이얼로그 박스가 팝업 되며 진단 상태를 판단한다.

OK	통신 설정 정상
Time Out Error	통신 설정 비정상 - 케이블 및 TOP, 외부 장치의 설정 상태 확인한다. (참조 : 통신 진단 시트)

■ 통신 진단 시트

- 외부 단말기와 통신 연결에 문제가 있을 경우 아래 시트의 설정 내용을 확인 바랍니다.

항목	내용	확인		참 고	
시스템 구성	시스템 연결 방법	OK	NG	1. 시스템 구성	
	접속 케이블 명칭	OK	NG		
TOP	버전 정보	OK	NG	2. 외부 장치 선택 3. 통신 설정	
	사용 포트	OK	NG		
	드라이버 명칭	OK	NG		
	기타 세부 설정 사항	OK	NG		
	상대 국번	프로젝트 설정	OK		NG
		통신 진단	OK		NG
	시리얼 파라미터	전송 속도	OK		NG
		데이터 비트	OK		NG
정지 비트		OK	NG		
패리티 비트		OK	NG		
외부 장치	CPU 명칭	OK	NG	4. 외부 장치 설정	
	통신 포트 명칭(모듈 명)	OK	NG		
	프로토콜(모드)	OK	NG		
	설정 국번	OK	NG		
	기타 세부 설정 사항	OK	NG		
	시리얼 파라미터	전송 속도	OK		NG
		데이터 비트	OK		NG
		정지 비트	OK		NG
패리티 비트		OK	NG		
어드레스 범위 확인		OK	NG	6. 지원 어드레스 (자세한 내용은 PLC 제조사의 매뉴얼을 참고 하시기 바랍니다.)	

4. 외부 장치 설정

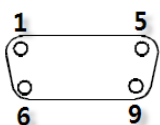
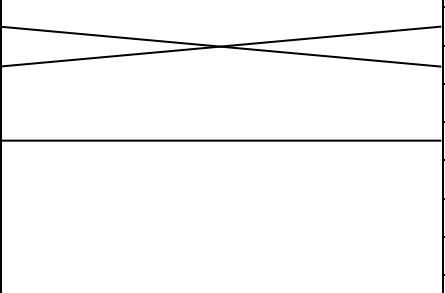
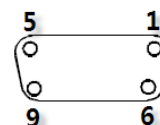
제조사 사용자 매뉴얼을 참고하여 외부 장치의 통신 설정을 TOP의 설정 내용과 동일하게 설정하십시오.

5. 케이블 표

본 Chapter는 TOP와 해당 기기 간 정상 통신을 위한 케이블 다이어그램을 소개 합니다.
 (본 절에서 설명되는 케이블 다이어그램은 "Parker - Compax3"의 권장사항과 다를 수 있습니다)

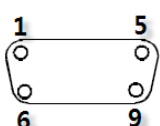
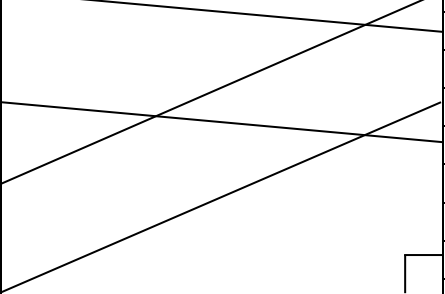
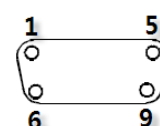
RS232 / RS485 interface (plug X10)

■ RS-232C (1 : 1 연결)

COM			케이블 접속	PLC		
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		핀번호	신호명	핀 배열*주1)
 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)	CD	1		1		 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(암, 오목)
	RD	2		2	RD	
	SD	3		3	SD	
	DTR	4		4		
	SG	5		5	SG	
	DSR	6		6		
	RTS	7		7		
	CTS	8		8		
		9		9		

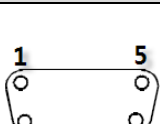
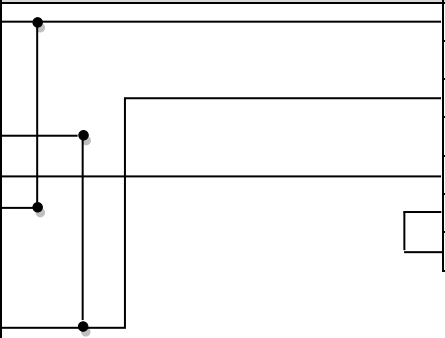
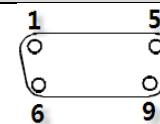
*주1) 핀 배열은 케이블 접속 커넥터의 접속면에서 본 것 입니다.

■ RS-422 (1 : 1 연결)

COM			케이블 접속	PLC	
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		신호명	핀 배열*주1)
 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)	RDA	1		RXD (2)	 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)
		2		TXD (7)	
		3			
	RDB	4		RXD / (8)	
		5		TXD / (3)	
	SDA	6		GND (5)	
		7			
		8		Enable RS485 (1)	
	SDB	9		+5V (9)	

*주1) 핀 배열은 케이블 접속 커넥터의 접속면에서 본 것 입니다.

■ RS-485 (1 : 1 연결)

COM			케이블 접속	PLC	
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		신호명	핀 배열*주1)
 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)	RDA(+)	1		TXD RXD (7)	 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)
		2			
		3			
	RDB(-)	4		TXDRXD / (3)	
	SG	5		SG(5)	
	SDA(+)	6		Enable RS485 (1)	
		7		+5V (9)	
		8			
	SDB(-)	9			

*주1) 핀 배열은 케이블 접속 커넥터의 접속면에서 본 것 입니다.

6. 지원 어드레스

TOP에서 사용 가능한 디바이스는 아래와 같습니다.

CPU 모듈 시리즈/타입에 따라 디바이스 범위(어드레스) 차이가 있을 수 있습니다. TOP 시리즈는 외부 장치 시리즈가 사용하는 최대 어드레스 범위를 지원합니다. 사용하고자 하는 장치가 지원하는 어드레스 범위를 벗어 나지 않도록 각 CPU 모듈 사용자 매뉴얼을 참조/주의 하십시오.

Contents	Bit Address	Word Address	RW	BIT	
R_INT	0000:00.00 ~ 9999:99.31	0000:00 ~ 9999:99	R/W	32BIT	32BIT DATA
R_FLOAT	-	0000:00 ~ 9999:99	R/W	32BIT	FLOAT DATA
R_SHORT	0000:00.00 ~ 9999:99.15	0000:00 ~ 9999:99	R/W	16BIT	16BIT DATA

● Offset 사용시 주의사항

9999:99

9999 - Index

99 - Subindex

Offset 은 Index 에만 적용됩니다

예) 681.01에 SYS 100을 OFFSET으로 작화하면 SYS 100 값이 10 이면

681.01 태그는 691.01 로 치환됩니다

아래는 Release 2004R3-1 (as from Firmware V2.05) ADDRESS MAP 입니다. 자세한 내용은 PARKER HOMPAGE를 참고 하십시오

Object overview sorted by object name

No.	Object name	Object	PNU	CAN No.	Format	PD	Valid beginning	Device assignment		
								I11	I20	I21
634.4	C3.AnalogOutput0_DemandValue	Setpoint for analog output 0	24	0x2019	I16	yes	Immediately	X	X	X
635.4	C3.AnalogOutput1_DemandValue	Setpoint for analog output 1	103	0x2020	I16	yes	Immediately	X	X	X
2100.8	C3.ControllerTuning_CurrentBandwidth	Current Loop Bandwidth	402.8	0x2100.8	U16	no	VP	X	X	X
2100.9	C3.ControllerTuning_CurrentDamping	Current Loop Damping	402.9	0x2100.9	U16	no	VP	X	X	X
2100.3	C3.ControllerTuning_Damping	Damping (rotation speed controller)	402.3	0x2100.3	U16	no	VP	X	X	X
2100.6	C3.ControllerTuning_FilterAccel	Actual Acceleration Filter	402.6	0x2100.6	U16	no	VP	X	X	X
2100.11	C3.ControllerTuning_FilterAccel2	Filter actual acceleration 2			U16	no	VP	X	X	X
2100.5	C3.ControllerTuning_FilterSpeed	Velocity Filter	402.5	0x2100.5	U16	no	VP	X	X	X
2100.10	C3.ControllerTuning_FilterSpeed2	Filter actual velocity 2			U16	no	VP	X	X	X
2100.4	C3.ControllerTuning_Inertia	Moment of inertia	402.4	0x2100.4	U16	no	VP	X	X	X
2100.7	C3.ControllerTuning_SpeedDFactor	Velocity Loop - 'D' Term	402.7	0x2100.7	U16	no	VP	X	X	X
2100.2	C3.ControllerTuning_Stiffness	Stiffness (speed controller)	402.2	0x2100.2	U16	no	VP	X	X	X
990.1	C3.Delay_MasterDelay	Setpoint delay for bus master			I16	no	Immediately	X	X	X
1.15	C3.Device_ProfileID	Profibus profile number	995		OS	no	-	-	X	-
120.2	C3.DigitalInput_Value	Status of digital inputs	21	0x6100.1	V2	yes	-	X	X	X
121.2	C3.DigitalInputAddition_Value	Input word of I/O option	175	0x6100.2	V2	yes	-	X	X	X
133.4	C3.DigitalOutputAddition_Enable	Activate input/output option M10M12	350	0x6300.3	V2	no	Immediately	X	X	X
133.2	C3.DigitalOutputAddition_Error	Error in I/O option	351	0x6300.4	V2	no	-	X	X	X
133.3	C3.DigitalOutputAddition_Value	Output word for I/O option	176	0x6300.2	V2	yes	Immediately	X	X	X
550.2	C3.ErrorHistory_1	Error (n-1) in the error history	947.1	0x201D.2	U16	no	-	-	X	X
2020.1	C3.ExternalSignal_Position	Position from external signal source			C4_3	yes	-	X	X	X
2020.2	C3.ExternalSignal_Speed	Speed from external signal source			C4_3	yes	-	X	X	X
950.1	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_1	1. Object of the setpoint PZD (Profibus)	915.0		U16	no	Immediately	-	X	-
950.2	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_2	2. object of the Setpoint value PZD	915.1		U16	no	Immediately	-	X	-
950.3	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_3	3. object of the Setpoint value PZD	915.2		U16	no	Immediately	-	X	-
950.4	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_4	4. object of the Setpoint value PZD	915.3		U16	no	Immediately	-	X	-
950.5	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_5	5. object of the Setpoint value PZD	915.4		U16	no	Immediately	-	X	-
950.6	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_6	6. object of the Setpoint value PZD	915.5		U16	no	Immediately	-	X	-
950.7	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_7	7. object of the Setpoint value PZD	915.6		U16	no	Immediately	-	X	-
950.8	C3.FBI_RxPD_Mapping_Object_8	8. object of the Setpoint value PZD	915.7		U16	no	Immediately	-	X	-
951.1	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_1	1. object of actual value PZD	916.0		U16	no	Immediately	-	X	-
951.2	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_2	2. object of actual value PZD	916.1		U16	no	Immediately	-	X	-
951.3	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_3	3. object of actual value PZD	916.2		U16	no	Immediately	-	X	-
951.4	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_4	4. object of actual value PZD	916.3		U16	no	Immediately	-	X	-
951.5	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_5	5. object of actual value PZD	916.4		U16	no	Immediately	-	X	-
951.6	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_6	6. object of actual value PZD	916.5		U16	no	Immediately	-	X	-
951.7	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_7	7. object of actual value PZD	916.6		U16	no	Immediately	-	X	-
951.8	C3.FBI_TxPD_Mapping_Object_8	8. object of actual value PZD	916.7		U16	no	Immediately	-	X	-
2010.2	C3.FeedForward_Accel	Acceleration feedforward	400.2	0x2101.2	U16	no	VP	X	X	X
2010.4	C3.FeedForward_Current	Current feedforward	400.4	0x2101.4	U16	no	VP	X	X	X
2010.5	C3.FeedForward_Jerk	Jerk feedforward	400.5	0x2101.5	U16	no	VP	X	X	X
2010.1	C3.FeedForward_Speed	Velocity feedforward	400.1	0x2101.1	U16	no	VP	X	X	X
2010.18	C3.FeedForward_Voltage	Voltage feedforward			U16	no	VP	X	X	X
1141.7	C3.GEAR_actual_masterposition	Position input value for Gearing			C4_3	no	-	X	X	X
402.4	C3.Limit_CurrentNegative	Maximum permissible negative current	320	0x200C	I16	no	VP	X	X	X
402.3	C3.Limit_CurrentPositive	Maximum permissible positive current	319	0x200B	I16	no	VP	X	X	X
402.2	C3.Limit_SpeedNegative	Maximum permissible negative speed	318	0x200A	I16	no	VP	X	X	X
402.1	C3.Limit_SpeedPositive	Maximum permissible positive speed	317	0x2009	I16	no	VP	X	X	X
410.3	C3.LimitPosition_Negative	Negative SW travel limit	322	0x607D.2	C4_3	no	Immediately	X	X	X
410.2	C3.LimitPosition_Positive	Positive Travel Limit	321	0x607D.1	C4_3	no	Immediately	X	X	X
3310.1	C3.Multitumulation_Status	Status of the Multitum emulation			I16	no	-	X	X	X
200.5	C3.NomFactorY2_Array_Col2	Scaling factor recipe arrays column 2	355.5	0x2020.5	V2	no	Immediately	-	X	X
200.2	C3.NomFactorY2_Positon	Scaling factor for Y2 positions	355.2	0x2020.2	V2	no	Immediately	-	X	X
200.1	C3.NomFactorY2_Speed	Scaling factor for Y2 speeds	355.1	0x2020.1	V2	no	Immediately	-	X	X
200.3	C3.NomFactorY2_Voltage	Scaling factor for Y2 voltages	355.3	0x2020.3	V2	no	Immediately	-	X	X
201.4	C3.NomFactorY4_Array_Col1	Scaling factor recipe arrays column 1	356.4	0x2021.4	V2	no	Immediately	-	X	X
201.1	C3.NomFactorY4_Speed	Scaling factor for Y4 speeds	356.1	0x2021.1	V2	no	Immediately	-	X	X
201.3	C3.NomFactorY4_Voltage	Scaling factor for Y4 voltages	356.3	0x2021.3	V2	no	Immediately	-	X	X
20.1	C3.ObjectDir_Objekts→FLASH	Store objects permanently (bus)	339	0x2017	I16	no	Immediately	-	X	X

20.10	C3.ObjectDir_ReadObjects	Read objects from Flash			I16	no	Immediately	X	X	X
20.11	C3.ObjectDir_WriteObjects	Save objects permanently			I16	no	Immediately	X	X	X
420.3	C3.PositioningAccuracy_FollowingErrorTimeout	Following Error Time	331	0x6066	U16	no	Immediately	X	X	X
420.2	C3.PositioningAccuracy_FollowingErrorWindow	Following error limit	330	0x6065	C4_3	no	VP	X	X	X
420.6	C3.PositioningAccuracy_PositionReached	Position reached			I32	no	-	X	X	X
420.1	C3.PositioningAccuracy_Window	Positioning window for position reached	328	0x6067	C4_3	no	VP	X	X	X
420.7	C3.PositioningAccuracy_WindowTime	In Position Window Time	329	0x6068	U16	no	Immediately	X	X	X
2120.7	C3.SpeedObserver_DisturbanceAdditionEnable	Switch to enable disturbance compensation			BOOL	no	VP	X	X	X
2120.5	C3.SpeedObserver_DisturbanceFilter	Time constant disturbance filter			U32	no	VP	X	X	X
2120.1	C3.SpeedObserver_TimeConstant	Rapidity of the speed monitor			U32	no	VP	X	X	X
682.5	C3.StatusAccel_Actual	Status of actual acceleration unfiltered			I32	no	-	X	X	X
682.6	C3.StatusAccel_ActualFilter	Status of filtered actual acceleration			I32	no	-	X	X	X
682.4	C3.StatusAccel_DemandValue	Status demand acceleration	325	0x200E	I32	no	-	X	X	X
682.7	C3.StatusAccel_FeedForwardAccel	Status acceleration feed forward			C4_3	no	-	X	X	X
688.2	C3.StatusCurrent_Actual	Status of actual current RMS (torque producing)			E2_6	yes	-	X	X	X
688.8	C3.StatusCurrent_ControlDeviationIq	Status of control deviation of current control RMS			C4_3	no	-	X	X	X
688.14	C3.StatusCurrent_FeedForwardCurrentJerk	Status of current rms and jerk feedforward			C4_3	no	-	X	X	X
688.9	C3.StatusCurrent_PhaseU	Status of current phase U			C4_3	no	-	X	X	X
688.10	C3.StatusCurrent_PhaseV	Status of current phase V			C4_3	no	-	X	X	X
688.1	C3.StatusCurrent_Reference	Status of setpoint current RMS (torque forming)			E2_6	no	-	X	X	X
688.13	C3.StatusCurrent_ReferenceJerk	Status of demand jerk setpoint generator			C4_3	no	-	X	X	X
688.11	C3.StatusCurrent_ReferenceVoltageUq	Status of current control control signal			C4_3	no	-	X	X	X
683.1	C3.StatusDevice_ActualCurrent	Status of actual current value	112	0x6077	E2_6	yes	-	X	X	X
683.2	C3.StatusDevice_ActualDeviceLoad	Status of device utilization	334	0x2011	E2_6	no	-	X	X	X
683.3	C3.StatusDevice_ActualMotorLoad	Status of long-term motor load	335	0x2012	E2_6	no	-	X	X	X
683.4	C3.StatusDevice_DynamicMotorLoad	Status of short-term motor load			E2_6	no	-	X	X	X
683.5	C3.StatusDevice_ObservedDisturbance	Status of observed disturbance			C4_3	no	-	X	X	X
682.4	C3.StatusFeedback_EncoderCosine	Status of analog input cosine			I32	no	-	X	X	X
682.3	C3.StatusFeedback_EncoderSine	Status of analog input sine			I32	no	-	X	X	X
682.2	C3.StatusFeedback_FeedbackCosineDSP	Status of cosine in signal processing			I32	no	-	X	X	X
682.1	C3.StatusFeedback_FeedbackSineDSP	Status of sine in signal processing			I32	no	-	X	X	X
682.5	C3.StatusFeedback_FeedbackVoltage[Vpp]	Status of feedback level			C4_3	no	-	X	X	X
680.5	C3.StatusPosition_Actual	Status actual position	28	0x6064	C4_3	yes	-	X	X	X
680.13	C3.StatusPosition_ActualValueController	Status actual position without absolute reference			C4_3	no	-	X	X	X
680.4	C3.StatusPosition_DemandValue	Status demand position	323	0x60FC	C4_3	no	-	X	X	X
680.12	C3.StatusPosition_DemandValueController	Status demand position without absolute reference			C4_3	no	-	X	X	X
680.11	C3.StatusPosition_EncoderInput24V	Status of encoder input 0 (24V)			C4_3	no	-	X	X	X
680.10	C3.StatusPosition_EncoderInput5V	Status of encoder input 0 (5V)			C4_3	no	-	X	X	X
680.6	C3.StatusPosition_FollowingError	Status of following error	100	0x60F4	C4_3	yes	-	X	X	X
681.5	C3.StatusSpeed_Actual	Status actual speed unfiltered	8	0x606C	C4_3	yes	-	X	X	X
681.7	C3.StatusSpeed_Actual_Y2	Status of the actual speed in the Y2 format	6	0x2023	Y2	yes	-	-	X	X
681.8	C3.StatusSpeed_Actual_Y4	Status of the actual speed in the Y4 format	117	0x2024	Y4	yes	-	-	X	X
681.9	C3.StatusSpeed_ActualFiltered	Status actual speed filtered			C4_3	yes	-	X	X	X
681.12	C3.StatusSpeed_ActualScaled	Filtered actual speed			C4_3	no	-	X	X	X
681.13	C3.StatusSpeed_DemandScaled	Setpoint speed of the setpoint generator			C4_3	no	-	X	X	X
681.10	C3.StatusSpeed_DemandSpeedController	Status demand speed controller input			C4_3	no	-	X	X	X
681.4	C3.StatusSpeed_DemandValue	Status dem and speed of setpoint generator	324	0x606B	C4_3	no	-	X	X	X
681.6	C3.StatusSpeed_Error	Status control deviation of speed	101	0x2027	C4_3	yes	-	X	X	X
681.11	C3.StatusSpeed_FeedForwardSpeed	Status speed feed forward			C4_3	no	-	X	X	X
684.2	C3.StatusTemperature_Motor	Status of motor temperature	336	0x2013	U16	no	-	X	X	X
684.1	C3.StatusTemperature_PowerStage	Status of power output stage temperature	337	0x2014	U16	no	-	X	X	X
685.3	C3.StatusVoltage_AnalogInput0	Status of analog input 0	23	0x2025	Y2	yes	-	X	X	X
685.4	C3.StatusVoltage_AnalogInput1	Status of analog input 1	102	0x2026	Y2	yes	-	X	X	X
685.1	C3.StatusVoltage_AuxiliaryVoltage	Status of auxiliary voltage	326	0x200F	E2_6	no	-	X	X	X
685.2	C3.StatusVoltage_BusVoltage	Status DC bus voltage	327	0x6079	E2_6	no	-	X	X	X
210.10	C3.ValidParameter_Global	Set objects to valid	338.10	0x2016.10	U16	no	Immediately	X	X	X
1901.1	C3Array.Col01_Row01	Variable Column 1 Row 1	130/341.1	0x2301.1	Y4	yes	Immediately	X	X	X
1901.2	C3Array.Col01_Row02	Variable Column 1 Row 2	131/341.2	0x2301.2	Y4	yes	Immediately	X	X	X
1901.3	C3Array.Col01_Row03	Variable Column 1 Row 3	132/341.3	0x2301.3	Y4	yes	Immediately	X	X	X
1901.4	C3Array.Col01_Row04	Variable Column 1 Row 4	133/341.4	0x2301.4	Y4	yes	Immediately	X	X	X
1901.5	C3Array.Col01_Row05	Variable Column 1 Row 5	134/341.5	0x2301.5	Y4	yes	Immediately	X	X	X
1902.1	C3Array.Col02_Row01	Variable Column 2 Row 1	135/342.1	0x2302.1	Y2	yes	Immediately	X	X	X
1902.2	C3Array.Col02_Row02	Variable Column 2 Row 2	136/342.2	0x2302.2	Y2	yes	Immediately	X	X	X
1902.3	C3Array.Col02_Row03	Variable Column 2 Row 3	137/342.3	0x2302.3	Y2	yes	Immediately	X	X	X
1902.4	C3Array.Col02_Row04	Variable Column 2 Row 4	138/342.4	0x2302.4	Y2	yes	Immediately	X	X	X

1902.5	C3Array.Col02_Row05	Variable Column 2 Row 5	139/342.5	0x2302.5	Y2	yes	Immediately	X	X	X
1903.1	C3Array.Col03_Row01	Variable Column 3 Row 1	140/343.1	0x2303.1	I16	yes	Immediately	X	X	X
1903.2	C3Array.Col03_Row02	Variable Column 3 Row 2	141/343.2	0x2303.2	I16	yes	Immediately	X	X	X
1903.3	C3Array.Col03_Row03	Variable Column 3 Row 3	142/343.3	0x2303.3	I16	yes	Immediately	X	X	X
1903.4	C3Array.Col03_Row04	Variable Column 3 Row 4	143/343.4	0x2303.4	I16	yes	Immediately	X	X	X
1903.5	C3Array.Col03_Row05	Variable Column 3 Row 5	144/343.5	0x2303.5	I16	yes	Immediately	X	X	X
1904.1	C3Array.Col04_Row01	Variable Column 4 Row 1	145/344.1	0x2304.1	I16	yes	Immediately	X	X	X
1904.2	C3Array.Col04_Row02	Variable Column 4 Row 2	146/344.2	0x2304.2	I16	yes	Immediately	X	X	X
1904.3	C3Array.Col04_Row03	Variable Column 4 Row 3	147/344.3	0x2304.3	I16	yes	Immediately	X	X	X
1904.4	C3Array.Col04_Row04	Variable Column 4 Row 4	148/344.4	0x2304.4	I16	yes	Immediately	X	X	X
1904.5	C3Array.Col04_Row05	Variable Column 4 Row 5	149/344.5	0x2304.5	I16	yes	Immediately	X	X	X
1905.1	C3Array.Col05_Row01	Variable Column 5 Row 1	150/345.1	0x2305.1	I16	yes	Immediately	X	X	X
1905.2	C3Array.Col05_Row02	Variable Column 5 Row 2	151/345.2	0x2305.2	I16	yes	Immediately	X	X	X
1905.3	C3Array.Col05_Row03	Variable Column 5 Row 3	152/345.3	0x2305.3	I16	yes	Immediately	X	X	X
1905.4	C3Array.Col05_Row04	Variable Column 5 Row 4	153/345.4	0x2305.4	I16	yes	Immediately	X	X	X
1905.5	C3Array.Col05_Row05	Variable Column 5 Row 5	154/345.5	0x2305.5	I16	yes	Immediately	X	X	X
1906.1	C3Array.Col06_Row01	Variable Column 6 Row 1	155/346.1	0x2306.1	I32	yes	Immediately	X	X	X
1906.2	C3Array.Col06_Row02	Variable Column 6 Row 2	156/346.2	0x2306.2	I32	yes	Immediately	X	X	X
1906.3	C3Array.Col06_Row03	Variable Column 6 Row 3	157/346.3	0x2306.3	I32	yes	Immediately	X	X	X
1906.4	C3Array.Col06_Row04	Variable Column 6 Row 4	158/346.4	0x2306.4	I32	yes	Immediately	X	X	X
1906.5	C3Array.Col06_Row05	Variable Column 6 Row 5	159/346.5	0x2306.5	I32	yes	Immediately	X	X	X
1907.1	C3Array.Col07_Row01	Variable Column 7 Row 1	160/347.1	0x2307.1	I32	yes	Immediately	X	X	X
1907.2	C3Array.Col07_Row02	Variable Column 7 Row 2	161/347.2	0x2307.2	I32	yes	Immediately	X	X	X
1907.3	C3Array.Col07_Row03	Variable Column 7 Row 3	162/347.3	0x2307.3	I32	yes	Immediately	X	X	X
1907.4	C3Array.Col07_Row04	Variable Column 7 Row 4	163/347.4	0x2307.4	I32	yes	Immediately	X	X	X
1907.5	C3Array.Col07_Row05	Variable Column 7 Row 5	164/347.5	0x2307.5	I32	yes	Immediately	X	X	X
1908.1	C3Array.Col08_Row01	Variable Column 8 Row 1	165/348.1	0x2308.1	I32	yes	Immediately	X	X	X
1908.2	C3Array.Col08_Row02	Variable Column 8 Row 2	166/348.2	0x2308.2	I32	yes	Immediately	X	X	X
1908.3	C3Array.Col08_Row03	Variable Column 8 Row 3	167/348.3	0x2308.3	I32	yes	Immediately	X	X	X
1908.4	C3Array.Col08_Row04	Variable Column 8 Row 4	168/348.4	0x2308.4	I32	yes	Immediately	X	X	X
1908.5	C3Array.Col08_Row05	Variable Column 8 Row 5	169/348.5	0x2308.5	I32	yes	Immediately	X	X	X
1909.1	C3Array.Col09_Row01	Variable Column 9 Row 1	170/349.1	0x2309.1	I32	yes	Immediately	X	X	X
1909.2	C3Array.Col09_Row02	Variable Column 9 Row 2	171/349.2	0x2309.2	I32	yes	Immediately	X	X	X
1909.3	C3Array.Col09_Row03	Variable Column 9 Row 3	172/349.3	0x2309.3	I32	yes	Immediately	X	X	X
1909.4	C3Array.Col09_Row04	Variable Column 9 Row 4	173/349.4	0x2309.4	I32	yes	Immediately	X	X	X
1909.5	C3Array.Col09_Row05	Variable Column 9 Row 5	174/349.5	0x2309.5	I32	yes	Immediately	X	X	X
1910.1	C3Array.Indirect_Col01	Indirect table access Column 1	181	0x2311	Y4	yes	Immediately	X	X	X
1910.2	C3Array.Indirect_Col02	Indirect table access Column 2	182	0x2312	Y2	yes	Immediately	X	X	X
1910.3	C3Array.Indirect_Col03	Indirect table access Column 3	183	0x2313	I16	yes	Immediately	X	X	X
1910.4	C3Array.Indirect_Col04	Indirect table access Column 4	184	0x2314	I16	yes	Immediately	X	X	X
1910.5	C3Array.Indirect_Col05	Indirect table access Column 5	185	0x2315	I16	yes	Immediately	X	X	X
1910.6	C3Array.Indirect_Col06	Indirect table access Column 6	186	0x2316	I32	yes	Immediately	X	X	X
1910.7	C3Array.Indirect_Col07	Indirect table access Column 7	187	0x2317	I32	yes	Immediately	X	X	X
1910.8	C3Array.Indirect_Col08	Indirect table access Column 8	188	0x2318	I32	yes	Immediately	X	X	X
1910.9	C3Array.Indirect_Col09	Indirect table access Column 9	189	0x2319	I32	yes	Immediately	X	X	X
1900.1	C3Array.Pointer_Row	Pointer to table row	180	0x2300	U16	yes	Immediately	X	X	X
2190.2	C3Plus.AutoCommutationControl_InitialCurrent	Start current of automatic commutation			U32	no	VP	X	X	X
1100.3	C3Plus.DeviceControl_Controlword_1	CW control word	1	0x040	V2	yes	Immediately	-	X	X
1100.4	C3Plus.DeviceControl_Controlword_2	Control word 2	3	0x201B	V2	yes	Immediately	-	X	X
1100.5	C3Plus.DeviceControl_OperationMode	Operating mode	127/930	0x060	I16	yes	Immediately	-	X	X
1000.5	C3Plus.DeviceState_ActualOperationMode	Operating mode display	128	0x061	I16	yes	Immediately	-	X	X
1000.3	C3Plus.DeviceState_Statusword_1	Status word SW	2	0x041	V2	yes	Immediately	-	X	X
1000.4	C3Plus.DeviceState_Statusword_2	Status word 2	4	0x201C	V2	yes	Immediately	-	X	X
550.1	C3Plus.ErrorHistory_LastError	Current error (n)	115/947.0	0x003F/ 0x201D.1	U16	yes	-	X	X	X
1141.8	C3Plus.GEAR_actual_master_speed	Master speed for Gearing			C4_3	no	-	X	X	X
1130.1	C3Plus.HOMING_accel	Acceleration / deceleration MN run	300	0x008A	U32	no	Immediately	X	X	X
1130.7	C3Plus.HOMING_edge_sensor_distance	Initiator adjustment	304	0x2000	C4_3	no	Immediately	X	X	X
1130.2	C3Plus.HOMING_jerk	Jerk for homing	357	0x201E	U32	no	Immediately	X	X	X
1130.4	C3Plus.HOMING_mode	Adjusting the homing mode	302	0x0088	U16	no	Immediately	X	X	X
1130.3	C3Plus.HOMING_speed	Speed for homing	301	0x0089.1	C4_3	no	Immediately	X	X	X
201.2	C3Plus.NormFactorY4_Position	Scaling factor for Y4 positions	356.2	0x2021.2	V2	no	Immediately	-	X	X
50.3	C3Plus.PLC_ActualCycleTime	Status of cycle time of the control program	353	0x201F.2	U16	no	-	-	X	X
50.4	C3Plus.PLC_ActualCycleTimeMax	Status of maximum cycle time	354	0x201F.3	U16	no	Immediately	-	X	X
50.1	C3Plus.PLC_DemandCycleTime	Cycle time specification	352	0x201F.1	U16	no	Immediately	-	X	X
830.2	C3Plus.Profibus_Baudrate	Baud rate			U32	no	-	-	X	-
830.3	C3Plus.Profibus_NodeAddress	Node address	918		U16	no	-	-	X	-
830.1	C3Plus.Profibus_Protocol	PFC-type selection switch			U16	no	Immediately	-	X	-
830.6	C3Plus.Profibus_StandardSignalTable	List of Profidrive standard signals	923.x		U16	no	-	-	X	-
830.4	C3Plus.Profibus_TelegramSelect	Telegram selection switch	922		U16	no	Immediately	-	X	-
152.1	C3Plus.RemoteAnalogInput_ID	PIO analog input 0		0x2082.1	I16	yes	Immediately	-	-	X
152.2	C3Plus.RemoteAnalogInput_I1	PIO analog input 1		0x2082.2	I16	yes	Immediately	-	-	X
152.3	C3Plus.RemoteAnalogInput_I2	PIO analog input 2		0x2082.3	I16	yes	Immediately	-	-	X



152.4	C3Plus.RemoteAnalogInput_I3	PIO analog input 3		0x2082.4	I16	yes	Immediately	-	-	X
153.1	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O0	PIO analog output 0		0x2083.1	I16	yes	Immediately	-	-	X
153.2	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O1	PIO analog output 1		0x2083.2	I16	yes	Immediately	-	-	X
153.3	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O2	PIO analog output 2		0x2083.3	I16	yes	Immediately	-	-	X
153.4	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O3	PIO analog output 3		0x2083.4	I16	yes	Immediately	-	-	X
150.1	C3Plus.RemoteDigInput_I0_15	Digital PIO inputs 0...15		0x2080.1	V2	yes	Immediately	-	-	X
150.2	C3Plus.RemoteDigInput_I16_31	Digital PIO inputs 16..0.31		0x2080.2	V2	yes	Immediately	-	-	X
150.3	C3Plus.RemoteDigInput_I32_47	Digital PIO inputs 32..0.47		0x2080.3	V2	yes	Immediately	-	-	X
150.4	C3Plus.RemoteDigInput_I48_63	Digital PIO inputs 48..0.63		0x2080.4	V2	yes	Immediately	-	-	X
151.1	C3Plus.RemoteDigOutput_O0_15	Digital PIO outputs 0...15		0x2081.1	V2	yes	Immediately	-	-	X
151.2	C3Plus.RemoteDigOutput_O16_31	Digital PIO outputs 16..0.31		0x2081.2	V2	yes	Immediately	-	-	X
151.3	C3Plus.RemoteDigOutput_O32_47	Digital PIO outputs 32..0.47		0x2081.3	V2	yes	Immediately	-	-	X
151.4	C3Plus.RemoteDigOutput_O48_63	Digital PIO outputs 48..0.63		0x2081.4	V2	yes	Immediately	-	-	X
680.8	C3Plus.StatusPosition_Actual_Y4	Status position actual value in the bus format Y4	119	0x2022	Y4	yes	-	-	X	X

Objects for the process data channel



No.	Object name	Object	PNU	PZD	CAN No.	PD	Bus format	Word width
634.4	Setpoint for analog output 0	C3.AnalogOutput0_DemandValue	24	PEDIPAD	0x2019	R/TPDO	I16	1
635.4	Setpoint for analog output 1	C3.AnalogOutput1_DemandValue	103	PEDIPAD	0x2020	R/TPDO	I16	1
120.2	Status of digital inputs	C3.DigitalInput_Value	21	PED	0x6100.1	TPDO	V2	1
121.2	Input word of I/O option	C3.DigitalInputAddition_Value	175	PED	0x6100.2	TPDO	V2	1
133.3	Output word for I/O option	C3.DigitalOutputAddition_Value	176	PEDIPAD	0x6300.2	R/TPDO	V2	1
2020.1	Position from external signal source	C3.ExternalSignal_Position		PED		TPDO	C4_3	2
2020.2	Speed from external signal source	C3.ExternalSignal_Speed		PED		TPDO	C4_3	2
688.2	Status of actual current RMS (torque producing)	C3.StatusCurrent_Actual		PED		TPDO	E2_6	1
683.1	Status of actual current value	C3.StatusDevioe_ActualCurrent	112	PED	0x6077	TPDO	E2_6	1
680.5	Status actual position	C3.StatusPosition_Actual	28	PED	0x8064	TPDO	C4_3	2
680.6	Status of following error	C3.StatusPosition_FollowingError	100	PED	0x80F4	TPDO	C4_3	2
681.5	Status actual speed unfiltered	C3.StatusSpeed_Actual	8	PED	0x806C	TPDO	C4_3	2
681.7	Status of the actual speed in the Y2 format	C3.StatusSpeed_Actual_Y2	6	PED	0x2023	TPDO	Y2	1
681.8	Status of the actual speed in the Y4 format	C3.StatusSpeed_Actual_Y4	117	PED	0x2024	TPDO	Y4	2
681.6	Status control deviation of speed	C3.StatusSpeed_Error	101	PED	0x2027	TPDO	C4_3	2
685.3	Status of analog input 0	C3.StatusVoltage_AnalogInput0	23	PED	0x2025	TPDO	Y2	1
685.4	Status of analog input 1	C3.StatusVoltage_AnalogInput1	102	PED	0x2026	TPDO	Y2	1
1901.1	Variable Column 1 Row 1	C3Array.Col01_Row01	130/341.1	PEDIPAD	0x2301.1	R/TPDO	Y4	2
1901.2	Variable Column 1 Row 2	C3Array.Col01_Row02	131/341.2	PEDIPAD	0x2301.2	R/TPDO	Y4	2
1901.3	Variable Column 1 Row 3	C3Array.Col01_Row03	132/341.3	PEDIPAD	0x2301.3	R/TPDO	Y4	2
1901.4	Variable Column 1 Row 4	C3Array.Col01_Row04	133/341.4	PEDIPAD	0x2301.4	R/TPDO	Y4	2
1901.5	Variable Column 1 Row 5	C3Array.Col01_Row05	134/341.5	PEDIPAD	0x2301.5	R/TPDO	Y4	2
1902.1	Variable Column 2 Row 1	C3Array.Col02_Row01	135/342.1	PEDIPAD	0x2302.1	R/TPDO	Y2	1
1902.2	Variable Column 2 Row 2	C3Array.Col02_Row02	136/342.2	PEDIPAD	0x2302.2	R/TPDO	Y2	1
1902.3	Variable Column 2 Row 3	C3Array.Col02_Row03	137/342.3	PEDIPAD	0x2302.3	R/TPDO	Y2	1
1902.4	Variable Column 2 Row 4	C3Array.Col02_Row04	138/342.4	PEDIPAD	0x2302.4	R/TPDO	Y2	1
1902.5	Variable Column 2 Row 5	C3Array.Col02_Row05	139/342.5	PEDIPAD	0x2302.5	R/TPDO	Y2	1
1903.1	Variable Column 3 Row 1	C3Array.Col03_Row01	140/343.1	PEDIPAD	0x2303.1	R/TPDO	I16	1
1903.2	Variable Column 3 Row 2	C3Array.Col03_Row02	141/343.2	PEDIPAD	0x2303.2	R/TPDO	I16	1
1903.3	Variable Column 3 Row 3	C3Array.Col03_Row03	142/343.3	PEDIPAD	0x2303.3	R/TPDO	I16	1
1903.4	Variable Column 3 Row 4	C3Array.Col03_Row04	143/343.4	PEDIPAD	0x2303.4	R/TPDO	I16	1
1903.5	Variable Column 3 Row 5	C3Array.Col03_Row05	144/343.5	PEDIPAD	0x2303.5	R/TPDO	I16	1
1904.1	Variable Column 4 Row 1	C3Array.Col04_Row01	145/344.1	PEDIPAD	0x2304.1	R/TPDO	I16	1
1904.2	Variable Column 4 Row 2	C3Array.Col04_Row02	146/344.2	PEDIPAD	0x2304.2	R/TPDO	I16	1
1904.3	Variable Column 4 Row 3	C3Array.Col04_Row03	147/344.3	PEDIPAD	0x2304.3	R/TPDO	I16	1
1904.4	Variable Column 4 Row 4	C3Array.Col04_Row04	148/344.4	PEDIPAD	0x2304.4	R/TPDO	I16	1
1904.5	Variable Column 4 Row 5	C3Array.Col04_Row05	149/344.5	PEDIPAD	0x2304.5	R/TPDO	I16	1
1905.1	Variable Column 5 Row 1	C3Array.Col05_Row01	150/345.1	PEDIPAD	0x2305.1	R/TPDO	I16	1
1905.2	Variable Column 5 Row 2	C3Array.Col05_Row02	151/345.2	PEDIPAD	0x2305.2	R/TPDO	I16	1
1905.3	Variable Column 5 Row 3	C3Array.Col05_Row03	152/345.3	PEDIPAD	0x2305.3	R/TPDO	I16	1
1905.4	Variable Column 5 Row 4	C3Array.Col05_Row04	153/345.4	PEDIPAD	0x2305.4	R/TPDO	I16	1
1905.5	Variable Column 5 Row 5	C3Array.Col05_Row05	154/345.5	PEDIPAD	0x2305.5	R/TPDO	I16	1
1906.1	Variable Column 6 Row 1	C3Array.Col06_Row01	155/346.1	PEDIPAD	0x2306.1	R/TPDO	I32	2
1906.2	Variable Column 6 Row 2	C3Array.Col06_Row02	156/346.2	PEDIPAD	0x2306.2	R/TPDO	I32	2
1906.3	Variable Column 6 Row 3	C3Array.Col06_Row03	157/346.3	PEDIPAD	0x2306.3	R/TPDO	I32	2
1906.4	Variable Column 6 Row 4	C3Array.Col06_Row04	158/346.4	PEDIPAD	0x2306.4	R/TPDO	I32	2
1906.5	Variable Column 6 Row 5	C3Array.Col06_Row05	159/346.5	PEDIPAD	0x2306.5	R/TPDO	I32	2
1907.1	Variable Column 7 Row 1	C3Array.Col07_Row01	160/347.1	PEDIPAD	0x2307.1	R/TPDO	I32	2
1907.2	Variable Column 7 Row 2	C3Array.Col07_Row02	161/347.2	PEDIPAD	0x2307.2	R/TPDO	I32	2
1907.3	Variable Column 7 Row 3	C3Array.Col07_Row03	162/347.3	PEDIPAD	0x2307.3	R/TPDO	I32	2
1907.4	Variable Column 7 Row 4	C3Array.Col07_Row04	163/347.4	PEDIPAD	0x2307.4	R/TPDO	I32	2
1907.5	Variable Column 7 Row 5	C3Array.Col07_Row05	164/347.5	PEDIPAD	0x2307.5	R/TPDO	I32	2
1908.1	Variable Column 8 Row 1	C3Array.Col08_Row01	165/348.1	PEDIPAD	0x2308.1	R/TPDO	I32	2
1908.2	Variable Column 8 Row 2	C3Array.Col08_Row02	166/348.2	PEDIPAD	0x2308.2	R/TPDO	I32	2
1908.3	Variable Column 8 Row 3	C3Array.Col08_Row03	167/348.3	PEDIPAD	0x2308.3	R/TPDO	I32	2
1908.4	Variable Column 8 Row 4	C3Array.Col08_Row04	168/348.4	PEDIPAD	0x2308.4	R/TPDO	I32	2
1908.5	Variable Column 8 Row 5	C3Array.Col08_Row05	169/348.5	PEDIPAD	0x2308.5	R/TPDO	I32	2
1909.1	Variable Column 9 Row 1	C3Array.Col09_Row01	170/349.1	PEDIPAD	0x2309.1	R/TPDO	I32	2
1909.2	Variable Column 9 Row 2	C3Array.Col09_Row02	171/349.2	PEDIPAD	0x2309.2	R/TPDO	I32	2
1909.3	Variable Column 9 Row 3	C3Array.Col09_Row03	172/349.3	PEDIPAD	0x2309.3	R/TPDO	I32	2
1909.4	Variable Column 9 Row 4	C3Array.Col09_Row04	173/349.4	PEDIPAD	0x2309.4	R/TPDO	I32	2
1909.5	Variable Column 9 Row 5	C3Array.Col09_Row05	174/349.5	PEDIPAD	0x2309.5	R/TPDO	I32	2
1910.1	Indirect table access Column 1	C3Array.Indirect_Col01	181	PEDIPAD	0x2311	R/TPDO	Y4	2
1910.2	Indirect table access Column 2	C3Array.Indirect_Col02	182	PEDIPAD	0x2312	R/TPDO	Y2	1
1910.3	Indirect table access Column 3	C3Array.Indirect_Col03	183	PEDIPAD	0x2313	R/TPDO	I16	1
1910.4	Indirect table access Column 4	C3Array.Indirect_Col04	184	PEDIPAD	0x2314	R/TPDO	I16	1
1910.5	Indirect table access Column 5	C3Array.Indirect_Col05	185	PEDIPAD	0x2315	R/TPDO	I16	1
1910.6	Indirect table access Column 6	C3Array.Indirect_Col06	186	PEDIPAD	0x2316	R/TPDO	I32	2



No.	Object name	Object	PNU	PZD	CAN No.	PD	Bus format	Word width
1910.7	Indirect table access Column 7	C3Array.Indirect_Col07	187	PED/PAD	0x2317	R/TPDO	I32	2
1910.8	Indirect table access Column 8	C3Array.Indirect_Col08	188	PED/PAD	0x2318	R/TPDO	I32	2
1910.9	Indirect table access Column 9	C3Array.Indirect_Col09	189	PED/PAD	0x2319	R/TPDO	I32	2
1900.1	Pointer to table row	C3Array.Pointer_Row	180	PED/PAD	0x2300	R/TPDO	U16	1
1100.3	CW control word	C3Plus.DeviceControl_Controlword_1	1	PED/PAD	0x8040	R/TPDO	V2	1
1100.4	Control word 2	C3Plus.DeviceControl_Controlword_2	3	PED/PAD	0x201B	R/TPDO	V2	1
1100.5	Operating mode	C3Plus.DeviceControl_OperationMode	127/030	PED/PAD	0x8080	R/TPDO	I16	1
1000.5	Operating mode display	C3Plus.DeviceState_ActualOperationMode	128	PED/PAD	0x6081	R/TPDO	I16	1
1000.3	Status word SW	C3Plus.DeviceState_Statusword_1	2	PED/PAD	0x6041	R/TPDO	V2	1
1000.4	Status word 2	C3Plus.DeviceState_Statusword_2	4	PED/PAD	0x201C	R/TPDO	V2	1
550.1	Current error (n)	C3Plus.ErrorHistory_LastError	115/047.0	PED	0x803F/ 0x201D.1	TPDO	U16	1
152.1	PIO analog input 0	C3Plus.RemoteAnalogInput_I0		PED/PAD	0x2082.1	R/TPDO	I16	1
152.2	PIO analog input 1	C3Plus.RemoteAnalogInput_I1		PED/PAD	0x2082.2	R/TPDO	I16	1
152.3	PIO analog input 2	C3Plus.RemoteAnalogInput_I2		PED/PAD	0x2082.3	R/TPDO	I16	1
152.4	PIO analog input 3	C3Plus.RemoteAnalogInput_I3		PED/PAD	0x2082.4	R/TPDO	I16	1
153.1	PIO analog output 0	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O0		PED/PAD	0x2083.1	R/TPDO	I16	1
153.2	PIO analog output 1	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O1		PED/PAD	0x2083.2	R/TPDO	I16	1
153.3	PIO analog output 2	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O2		PED/PAD	0x2083.3	R/TPDO	I16	1
153.4	PIO analog output 3	C3Plus.RemoteAnalogOutput_O3		PED/PAD	0x2083.4	R/TPDO	I16	1
150.1	Digital PIO inputs 0..15	C3Plus.RemoteDigInput_I0_15		PED/PAD	0x2080.1	R/TPDO	V2	1
150.2	Digital PIO inputs 16..0.31	C3Plus.RemoteDigInput_I16_31		PED/PAD	0x2080.2	R/TPDO	V2	1
150.3	Digital PIO inputs 32..0.47	C3Plus.RemoteDigInput_I32_47		PED/PAD	0x2080.3	R/TPDO	V2	1
150.4	Digital PIO inputs 48..0.63	C3Plus.RemoteDigInput_I48_63		PED/PAD	0x2080.4	R/TPDO	V2	1
151.1	Digital PIO outputs 0..15	C3Plus.RemoteDigOutput_O0_15		PED/PAD	0x2081.1	R/TPDO	V2	1
151.2	Digital PIO outputs 16..0.31	C3Plus.RemoteDigOutput_O16_31		PED/PAD	0x2081.2	R/TPDO	V2	1
151.3	Digital PIO outputs 32..0.47	C3Plus.RemoteDigOutput_O32_47		PED/PAD	0x2081.3	R/TPDO	V2	1
151.4	Digital PIO outputs 48..0.63	C3Plus.RemoteDigOutput_O48_63		PED/PAD	0x2081.4	R/TPDO	V2	1
680.8	Status position actual value in the bus format Y4	C3Plus.StatusPosition_Actual_Y4	119	PED	0x2022	TPDO	Y4	2