

Haiwell（海为）PLC 系统资源

SM 系统状态位

SM 系统状态位是系统定义的一组特殊的内部继电器，在程序中使用的次数无限制，每一个系统状态位均有其特定的作用，未列出的请勿使用。

| 系统状态位 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|-----------------------------|-----|------|-----|
| SM0 | RUN 状态下为 1，STOP 状态下为 0 | R | 否 | 0 |
| SM1 | RUN 状态下为 0，STOP 状态下为 1 | R | 否 | 0 |
| SM2 | CPU 首次扫描时为 1，之后清 0 | R | 否 | 0 |
| SM3 | 10ms 时钟脉冲 | R | 否 | 0 |
| SM4 | 100ms 时钟脉冲 | R | 否 | 0 |
| SM5 | 1s 时钟脉冲 | R | 否 | 0 |
| SM8 | 扫描超时 | R | 否 | 0 |
| SM9 | PLC 开关状态 | R | 否 | 0 |
| SM10 | 运行状态 | R | 否 | 0 |
| SM11 | 系统故障 | R | 否 | 0 |
| SM12 | 硬件配置表与模块不匹配 | R | 否 | 0 |
| SM13 | 电池电压太低 | R | 否 | 0 |
| SM14 | 被零除标志 | R | 否 | 0 |
| SM15 | 数据溢出标志 | R | 否 | 0 |
| SM16 | COM1 通讯错误 | R | 否 | 0 |
| SM17 | COM2 通讯错误 | R | 否 | 0 |
| SM18 | COM3 通讯错误 | R | 否 | 0 |
| SM19 | COM4 通讯错误 | R | 否 | 0 |
| SM20 | COM5 通讯错误 | R | 否 | 0 |
| SM25 | HSC0 学习使能控制，0 为正常状态，1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM26 | HSC0 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM27 | HSC0 复位控制，0 为自动复位，1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM30 | HSC0 方向指示，0 为加，1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM31 | HSC0 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM33 | HSC1 学习使能控制，0 为正常状态，1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM34 | HSC1 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM35 | HSC1 复位控制，0 为自动复位，1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM38 | HSC1 方向指示，0 为加，1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM39 | HSC1 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM41 | HSC2 学习使能控制，0 为正常状态，1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM42 | HSC2 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM43 | HSC2 复位控制，0 为自动复位，1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM46 | HSC2 方向指示，0 为加，1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM47 | HSC2 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM49 | HSC3 学习使能控制，0 为正常状态，1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM50 | HSC3 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM51 | HSC3 复位控制，0 为自动复位，1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM54 | HSC3 方向指示，0 为加，1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM55 | HSC3 错误指示 | R | 否 | 0 |

| 系统状态位 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|-------------------------------|-----|------|-----|
| SM57 | HSC4 学习使能控制, 0 为正常状态, 1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM58 | HSC4 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM59 | HSC4 复位控制, 0 为自动复位, 1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM62 | HSC4 方向指示, 0 为加, 1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM63 | HSC4 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM65 | HSC5 学习使能控制, 0 为正常状态, 1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM66 | HSC5 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM67 | HSC5 复位控制, 0 为自动复位, 1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM70 | HSC5 方向指示, 0 为加, 1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM71 | HSC5 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM73 | HSC6 学习使能控制, 0 为正常状态, 1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM74 | HSC6 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM75 | HSC6 复位控制, 0 为自动复位, 1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM78 | HSC6 方向指示, 0 为加, 1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM79 | HSC6 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM81 | HSC7 学习使能控制, 0 为正常状态, 1 为学习状态 | R/W | 否 | 0 |
| SM82 | HSC7 学习确认控制 | R/W | 否 | 0 |
| SM83 | HSC7 复位控制, 0 为自动复位, 1 为不复位 | R/W | 否 | 0 |
| SM86 | HSC7 方向指示, 0 为加, 1 为减 | R | 否 | 0 |
| SM87 | HSC7 错误指示 | R | 否 | 0 |
| SM93 | PLS0 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM94 | PLS0 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM95 | PLS0 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM96 | PLS0 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM97 | PLS0 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM98 | PLS0 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM99 | PLS0 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM100 | PLS0 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM109 | PLS1 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM110 | PLS1 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM111 | PLS1 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM112 | PLS1 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM113 | PLS1 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM114 | PLS1 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM115 | PLS1 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM116 | PLS1 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM125 | PLS2 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM126 | PLS2 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM127 | PLS2 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM128 | PLS2 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM129 | PLS2 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM130 | PLS2 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM131 | PLS2 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM132 | PLS2 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM141 | PLS3 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM142 | PLS3 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM143 | PLS3 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM144 | PLS3 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |

| 系统状态位 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|-----------------------------|-----|------|-----|
| SM145 | PLS3 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM146 | PLS3 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM147 | PLS3 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM148 | PLS3 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM157 | PLS4 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM158 | PLS4 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM159 | PLS4 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM160 | PLS4 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM161 | PLS4 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM162 | PLS4 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM163 | PLS4 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM164 | PLS4 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM173 | PLS5 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM174 | PLS5 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM175 | PLS5 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM176 | PLS5 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM177 | PLS5 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM178 | PLS5 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM179 | PLS5 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM180 | PLS5 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM189 | PLS6 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM190 | PLS6 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM191 | PLS6 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM192 | PLS6 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM193 | PLS6 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM194 | PLS6 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM195 | PLS6 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM196 | PLS6 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |
| SM205 | PLS7 正转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM206 | PLS7 反转脉冲禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM207 | PLS7 刹车功能禁止 | R/W | 是 | 0 |
| SM208 | PLS7 脉冲输出指示 | R | 是 | 0 |
| SM209 | PLS7 脉冲输出方向指示, 0 为正向, 1 为反向 | R | 是 | 0 |
| SM210 | PLS7 错误指示 | R | 是 | 0 |
| SM211 | PLS7 定位模式 0 为相对地址 1 为绝对地址 | R/W | 是 | 0 |
| SM212 | PLS7 脉冲输出完成 | R | 是 | 0 |

SV 系统寄存器

SV 系统寄存器是系统定义的一组特殊的内部寄存器，在程序中使用的次数无限制，每一个系统寄存器均有其特定的作用，未列出的请勿使用。

| 系统寄存器 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|---------------------------------------|-----|------|--------|
| SV0 | 当前扫描时间，单位 0.1ms | R | 否 | 0 |
| SV1 | 最小扫描时间，单位 0.1ms | R | 否 | 0 |
| SV2 | 最大扫描时间，单位 0.1ms | R | 否 | 0 |
| SV3 | 系统故障代码，见系统故障代码表 | R | 否 | 0 |
| SV4 | COM1 通讯错误代码 | R | 否 | 0 |
| SV5 | COM2 通讯错误代码 | R | 否 | 0 |
| SV6 | COM3 通讯错误代码 | R | 否 | 0 |
| SV7 | COM4 通讯错误代码 | R | 否 | 0 |
| SV8 | COM5 通讯错误代码 | R | 否 | 0 |
| SV9 | 编译错误指令行号 | R | 否 | 0 |
| SV11 | CPU 主机 AI 输入断线报警，每位表示 1 个通道，0-正常，1-断线 | R | 否 | 0 |
| SV12 | 年 | R | 否 | 0 |
| SV13 | 月（1-12） | R | 否 | 0 |
| SV14 | 日（1-31） | R | 否 | 0 |
| SV15 | 时（0-23） | R | 否 | 0 |
| SV16 | 分（0-59） | R | 否 | 0 |
| SV17 | 秒（0-59） | R | 否 | 0 |
| SV18 | 星期（1-7，表示星期一至星期日） | R | 否 | 0 |
| SV19 | PLC 站名称 | R/W | 是 | 0 |
| SV20 | PLC 站名称 | R/W | 是 | 0 |
| SV21 | PLC 站名称 | R/W | 是 | 0 |
| SV22 | PLC 站名称 | R/W | 是 | 0 |
| SV23 | PLC 站名称 | R/W | 是 | 0 |
| SV24 | PLC 站名称 | R/W | 是 | 0 |
| SV25 | 程序扫描超时定时器，单位 ms | R/W | 是 | 200 ms |
| SV26 | PLC 地址 1~254 | R | 是 | 1 |
| SV27 | 低字节为扩展模块数 0~31，高字节为类型 | R | 是 | 0 |
| SV28 | 低字节为 CPU 模块代码，高字节为版本号 | R | 是 | 0 |
| SV29 | 低字节为扩展模块 1 代码，高字节为版本号 | R | 是 | 0 |
| SV30 | 扩展模块 2，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV31 | 扩展模块 3，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV32 | 扩展模块 4，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV33 | 扩展模块 5，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV34 | 扩展模块 6，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV35 | 扩展模块 7，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV36 | 扩展模块 8，定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV37 | 扩展模块 9，定义同上 | R | 是 | 0 |

| 系统寄存器 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|--|-----|------|------------------------------|
| SV38 | 扩展模块 10, 定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV39 | 扩展模块 11, 定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV40 | 扩展模块 12, 定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV41 | 扩展模块 13, 定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV42 | 扩展模块 14, 定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV43 | 扩展模块 15, 定义同上 | R | 是 | 0 |
| SV44 | COM1 通讯协议: 低字节低 4 位: 0 - N,8, 2 For RTU 1 - E,8, 1 For RTU 2 - O 8, ,1 For RTU 3 - N,7, 2 For ASCII 4 - E,7, 1 For ASCII 5 - O,7, 1 For ASCII 6 - N,8, 1 For RTU (H/N 系列支持) 低字节高 4 位: 0 - 2400 1 - 4800 2 - 9600 3 - 19200 4 - 38400 5 - 57600 6 - 115200 (H/N 系列支持) | R/W | 是 | 30H, 19200, N,8, 2 RTU |
| SV45 | COM1 通讯超时时间, 单位 ms | R/W | 是 | 200ms |
| SV46 | COM2 通讯协议, 同 COM1 | R/W | 是 | 30H, 19200, N,8, 2 RTU |
| SV47 | COM2 通讯超时时间, 单位 ms | R/W | 是 | 200ms |
| SV48 | PLC 程序大小 | R | 是 | 0 |
| SV49 | 系统时钟低字 单位 16μs | R | 是 | |
| SV50 | 系统时钟高字 单位 16μs | R | 是 | |
| SV54 | COM3 通讯协议, 同 COM1 | R/W | 是 | 30H, 19200, N,8, 2 RTU |
| SV55 | COM3 通讯超时时间, 单位 ms | R/W | 是 | 200ms |
| SV56 | COM4 通讯协议, 同 COM1 | R/W | 是 | 30H, 19200, N,8, 2 RTU |
| SV57 | COM4 通讯超时时间, 单位 ms | R/W | 是 | 200ms |
| SV58 | COM5 通讯协议, 同 COM1 | R/W | 是 | 30H, 19200, N,8, 2 RTU |
| SV59 | COM5 通讯超时时间, 单位 ms | R/W | 是 | 200ms |
| SV60 | HSC0 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV61 | HSC0 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV62 | HSC0 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV63 | HSC0 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV64 | HSC1 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV65 | HSC1 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV66 | HSC1 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV67 | HSC1 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV68 | HSC2 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV69 | HSC2 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV70 | HSC2 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV71 | HSC2 的错误代码 | R | 是 | 0 |

| 系统寄存器 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|----------------|----|------|-----|
| SV72 | HSC3 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV73 | HSC3 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV74 | HSC3 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV75 | HSC3 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV76 | HSC4 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV77 | HSC4 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV78 | HSC4 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV79 | HSC4 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV80 | HSC5 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV81 | HSC5 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV82 | HSC5 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV83 | HSC5 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV84 | HSC6 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV85 | HSC6 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV86 | HSC6 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV87 | HSC6 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV88 | HSC7 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV89 | HSC7 的当前值低字 | R | 是 | 0 |
| SV90 | HSC7 的当前值高字 | R | 是 | 0 |
| SV91 | HSC7 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV92 | PLS0 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV93 | PLS0 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV94 | PLS0 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV95 | PLS0 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV96 | PLS0 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV97 | PLS0 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV98 | PLS1 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV99 | PLS1 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV100 | PLS1 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV101 | PLS1 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV102 | PLS1 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV103 | PLS1 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV104 | PLS2 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV105 | PLS2 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV106 | PLS2 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV107 | PLS2 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV108 | PLS2 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV109 | PLS2 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV110 | PLS3 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV111 | PLS3 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV112 | PLS3 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |

| 系统寄存器 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|-------------------------|-----|------|--------|
| SV113 | PLS3 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV114 | PLS3 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV115 | PLS3 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV116 | PLS4 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV117 | PLS4 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV118 | PLS4 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV119 | PLS4 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV120 | PLS4 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV121 | PLS4 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV122 | PLS5 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV123 | PLS5 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV124 | PLS5 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV125 | PLS5 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV126 | PLS5 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV127 | PLS5 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV128 | PLS6 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV129 | PLS6 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV130 | PLS6 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV131 | PLS6 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV132 | PLS6 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV133 | PLS6 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV134 | PLS7 的当前段号 | R | 是 | 0 |
| SV135 | PLS7 的已输出脉冲数低字 | R | 是 | 0 |
| SV136 | PLS7 的已输出脉冲数高字 | R | 是 | 0 |
| SV137 | PLS7 的当前位置低字 | R | 是 | 0 |
| SV138 | PLS7 的当前位置高字 | R | 是 | 0 |
| SV139 | PLS7 的错误代码 | R | 是 | 0 |
| SV140 | 当值为-23206 时禁止 Y 输出 | R/W | 是 | 0 |
| SV141 | COM1 通讯指令执行间隔单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV142 | PLC 软地址(1~254) | R | 是 | 0 |
| SV143 | PLC 外部 DIP 设定地址 | R | 是 | 0 |
| SV144 | 流水号低字 | R | 是 | 0 |
| SV145 | 流水号高字 | R | 是 | 0 |
| SV146 | 方向早于脉冲输出的时间(5~100μs) | R/W | 是 | 5 |
| SV151 | 锁定数据个数 | R | 是 | 0 |
| SV152 | IP 地址 默认: 192.168.1.111 | R/W | 是 | 0x016F |
| SV153 | IP 地址 默认: 192.168.1.111 | R/W | 是 | 0xC0A8 |
| SV154 | 子网掩码 默认: 255.255.255.0 | R/W | 是 | 0xFF00 |
| SV155 | 子网掩码 默认: 255.255.255.0 | R/W | 是 | 0xFFFF |
| SV156 | PLS0 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV157 | PLS0 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |

| 系统寄存器 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|-----------------------|-----|------|-----|
| SV158 | PLS0 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV159 | PLS0 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV160 | PLS1 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV161 | PLS1 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV162 | PLS1 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV163 | PLS1 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV164 | PLS2 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV165 | PLS2 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV166 | PLS2 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV167 | PLS2 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV168 | PLS3 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV169 | PLS3 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV170 | PLS3 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV171 | PLS3 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV172 | PLS4 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV173 | PLS4 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV174 | PLS4 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV175 | PLS4 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV176 | PLS5 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV177 | PLS5 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV178 | PLS5 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV179 | PLS5 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV180 | PLS6 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV181 | PLS6 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV182 | PLS6 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV183 | PLS6 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV184 | PLS7 的机械原点低字 | R | 是 | 0 |
| SV185 | PLS7 的机械原点高字 | R | 是 | 0 |
| SV186 | PLS7 的反向间隙补偿脉冲数 | R/W | 是 | 0 |
| SV187 | PLS7 的随动性能参数，范围：1~100 | R/W | 是 | 50 |
| SV801 | HSC0 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV802 | HSC0 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV803 | HSC1 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV804 | HSC1 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV805 | HSC2 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV806 | HSC2 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV807 | HSC3 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV808 | HSC3 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV809 | HSC4 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV810 | HSC4 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV811 | HSC5 的频率值低字 | R | 是 | 0 |

| 系统寄存器 | 功能说明 | 属性 | 停电保持 | 出厂值 |
|-------|-------------------------|-----|------|--------|
| SV812 | HSC5 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV813 | HSC6 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV814 | HSC6 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV815 | HSC7 的频率值低字 | R | 是 | 0 |
| SV816 | HSC7 的频率值高字 | R | 是 | 0 |
| SV817 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV818 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV819 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV820 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV821 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV822 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV823 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV824 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV825 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV826 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV827 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV828 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV829 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV830 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV831 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV832 | 历史故障代码 | R | 是 | 0 |
| SV833 | COM2 通讯指令执行间隔单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV834 | COM3 通讯指令执行间隔单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV835 | COM4 通讯指令执行间隔单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV836 | COM5 通讯指令执行间隔单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV840 | 系统异常状态字 | R | 是 | 0 |
| SV841 | 系统异常状态字 | R | 是 | 0 |
| SV842 | CPU 固件版本日期，低字节-年，高字节-月 | R | 是 | 0 |
| SV843 | CPU 固件版本日期，低字节-日，高字节-时 | R | 是 | 0 |
| SV844 | FGPA 固件版本日期，低字节-年，高字节-月 | R | 是 | 0 |
| SV845 | FGPA 固件版本日期，低字节-日，高字节-时 | R | 是 | 0 |
| SV846 | 网关地址默认：192.168.1.1 | R/W | 是 | 0x0101 |
| SV847 | 网关地址默认：192.168.1.1 | R/W | 是 | 0xC0A8 |
| SV848 | MAC 地址 | R | 是 | 0 |
| SV849 | MAC 地址 | R | 是 | 0 |
| SV850 | MAC 地址 | R | 是 | 0 |
| SV851 | COM1 通讯口字符接收超时时间单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV852 | COM2 通讯口字符接收超时时间单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV853 | COM3 通讯口字符接收超时时间单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV854 | COM4 通讯口字符接收超时时间单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |
| SV855 | COM5 通讯口字符接收超时时间单位毫秒 | R/W | 是 | 0 |

系统中断表

Haiwell（海为）PLC 提供多达 52 个系统中断资源，包括脉冲输出、边沿捕捉、高速计数和计时器中断。

| 中断号 | 中断类型 | 说明 | 优先级 |
|-----|--------|-------------------------|--------------------------------|
| 1 | 脉冲输出中断 | PLS0 开始输出脉冲 | 由高到低 (即中断号小的优先级高于中断号大的) |
| 2 | | PLS0 输出脉冲结束 | |
| 3 | | PLS1 开始输出脉冲 | |
| 4 | | PLS1 输出脉冲结束 | |
| 5 | | PLS2 开始输出脉冲 | |
| 6 | | PLS2 输出脉冲结束 | |
| 7 | | PLS3 开始输出脉冲 | |
| 8 | | PLS3 输出脉冲结束 | |
| 9 | | PLS4 开始输出脉冲 | |
| 10 | | PLS4 输出脉冲结束 | |
| 11 | | PLS5 开始输出脉冲 | |
| 12 | | PLS5 输出脉冲结束 | |
| 13 | | PLS6 开始输出脉冲 | |
| 14 | | PLS6 输出脉冲结束 | |
| 15 | | PLS7 开始输出脉冲 | |
| 16 | | PLS7 输出脉冲结束 | |
| 17 | 边沿捕捉中断 | X0 上升沿捕捉 | |
| 18 | | X1 上升沿捕捉 | |
| 19 | | X2 上升沿捕捉 | |
| 20 | | X3 上升沿捕捉 | |
| 21 | | X4 上升沿捕捉 | |
| 22 | | X5 上升沿捕捉 | |
| 23 | | X6 上升沿捕捉 | |
| 24 | | X7 上升沿捕捉 | |
| 25 | | X0 下降沿捕捉 | |
| 26 | | X1 下降沿捕捉 | |
| 27 | | X2 下降沿捕捉 | |
| 28 | | X3 下降沿捕捉 | |
| 29 | | X4 下降沿捕捉 | |
| 30 | | X5 下降沿捕捉 | |
| 31 | | X6 下降沿捕捉 | |
| 32 | | X7 下降沿捕捉 | |
| 33 | 高速计数中断 | HSC0 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 34 | | HSC0 输入方向改变 | |
| 35 | | HSC1 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 36 | | HSC1 输入方向改变 | |
| 37 | | HSC2 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 38 | | HSC2 输入方向改变 | |

| 中断号 | 中断类型 | 说明 | 优先级 |
|-----|-------|-------------------------|-----|
| 39 | | HSC3 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 40 | | HSC3 输入方向改变 | |
| 41 | | HSC4 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 42 | | HSC4 输入方向改变 | |
| 43 | | HSC5 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 44 | | HSC5 输入方向改变 | |
| 45 | | HSC6 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 46 | | HSC6 输入方向改变 | |
| 47 | | HSC7 当前值=设定值(每段设定值都会产生) | |
| 48 | | HSC7 输入方向改变 | |
| 49 | 计时器中断 | T252 计时到 | |
| 50 | | T253 计时到 | |
| 51 | | T254 计时到 | |
| 52 | | T255 计时到 | |