**寄存器**

**（1）robot to plc**

**setInt16Register(uint32\_t address, int16\_t value);**

address起始地址为32，对应地址表modbus协议地址0

例子

setInt16Register(32，183)，往modbus地址0处写数值183

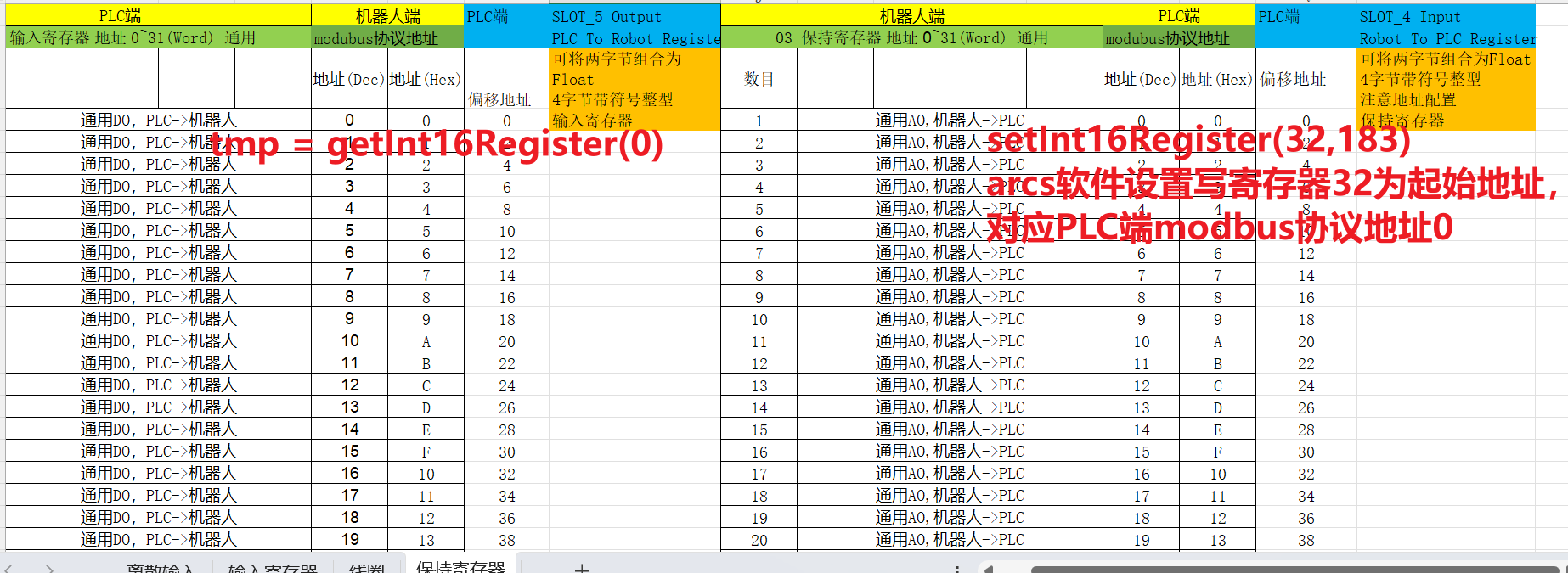
**（2）plc to robot**

int16\_t getInt16Register(uint32\_t address);

address起始地址为0，对应地址表modbus协议地址0

例子：

tmp1 = getInt16Register(3)，从modbus协议地址3出读取PLC的值



**线圈**

**（1）robot to plc**

setBoolOutput(uint32\_t address, bool value);

address，起始地址为0

例子：

setBoolOutput（0，true），modbus协议地址0处写入值1

**（2）plc to robot**

bool getBoolIutput(uint32\_t address)

address，起始地址为0

例子：

tmp2 = getBoolIutput(0)，读取modbus协议地址0处PLC的值

