



MODBUS - Address and function code details

BMT series

DOC.60452-09/22

IMPORTANT

This document is an extension of Modbus manual **60427**.

INDEX

1. Address and function codes details BMT firmware v1.01.0 up to v1.02.3	1
2. Address and function codes details BMT unified firmware v1.30.4 or higher	12
3. Setting details	22

1.Address and function codes details BMT firmware v1.01.0 up to v1.02.3

BMT	Parameter factory setting, Address and Function code details for BMT 20210201	Firmware v1.01.0 up to v1.02.3
-----	---	--------------------------------

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
Fastening	1	Strategy 0: TC/AC , 1: AC/TM	1	0	1001	2001	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	2	Auto	1002	2002	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	3	0	1003	2003	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	4	0	1004	2004	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	5	0	1005	2005	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	6	0	1006	2006	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	7	0	1007	2007	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	8	Auto	1008	2008	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	9	0	1009	2009	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	10	0	1010	2010	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	11	0	1011	2011	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	12	Auto	1012	2012	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	13	50	1013	2013	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	14	Auto	1014	2014	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	15	100	1015	2015	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	2	TC/AM_AC/TM	16	0	1016	2016	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	17	Auto	1017	2017	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	18	0	1018	2018	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	19	0	1019	2019	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	20	0	1020	2020	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	21	0	1021	2021	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	22	0	1022	2022	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	23	Auto	1023	2023	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	24	0	1024	2024	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	25	0	1025	2025	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	26	0	1026	2026	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	27	Auto	1027	2027	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	28	50	1028	2028	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	29	Auto	1029	2029	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	30	100	1030	2030	Read : 0x03 Write : 0x06
	3	TC/AM_AC/TM	31	0	1031	2031	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	32	Auto	1032	2032	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	33	0	1033	2033	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	34	0	1034	2034	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	35	0	1035	2035	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	36	0	1036	2036	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	37	0	1037	2037	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	38	Auto	1038	2038	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	39	0	1039	2039	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	40	0	1040	2040	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	41	0	1041	2041	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	42	Auto	1042	2042	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	43	50	1043	2043	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	44	Auto	1044	2044	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	45	100	1045	2045	Read : 0x03 Write : 0x06
	4	TC/AM_AC/TM	46	0	1046	2046	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	47	Auto	1047	2047	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	48	0	1048	2048	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	49	0	1049	2049	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	50	0	1050	2050	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	51	0	1051	2051	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	52	0	1052	2052	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	53	Auto	1053	2053	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	54	0	1054	2054	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	55	0	1055	2055	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	56	0	1056	2056	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	57	Auto	1057	2057	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	58	50	1058	2058	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	59	Auto	1059	2059	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	60	100	1060	2060	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	5	TC/AM_AC/TM	61	0	1061	2061	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	62	Auto	1062	2062	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	63	0	1063	2063	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	64	0	1064	2064	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	65	0	1065	2065	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	66	0	1066	2066	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	67	0	1067	2067	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	68	Auto	1068	2068	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	69	0	1069	2069	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	70	0	1070	2070	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	71	0	1071	2071	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	72	Auto	1072	2072	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	73	50	1073	2073	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	74	Auto	1074	2074	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	75	100	1075	2075	Read : 0x03 Write : 0x06
	6	TC/AM_AC/TM	76	0	1076	2076	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	77	Auto	1077	2077	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	78	0	1078	2078	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	79	0	1079	2079	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	80	0	1080	2080	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	81	0	1081	2081	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	82	0	1082	2082	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	83	Auto	1083	2083	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	84	0	1084	2084	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	85	0	1085	2085	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	86	0	1086	2086	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	87	Auto	1087	2087	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	88	50	1088	2088	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	89	Auto	1089	2089	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	90	100	1090	2090	Read : 0x03 Write : 0x06
	7	TC/AM_AC/TM	91	0	1091	2091	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	92	Auto	1092	2092	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	93	0	1093	2093	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	94	0	1094	2094	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	95	0	1095	2095	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	96	0	1096	2096	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	97	0	1097	2097	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	98	Auto	1098	2098	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	99	0	1099	2099	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	100	0	1100	2100	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	101	0	1101	2101	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	102	Auto	1102	2102	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	103	50	1103	2103	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	104	Auto	1104	2104	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	105	100	1105	2105	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	8	TC/AM_AC/TM	106	0	1106	2106	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	107	Auto	1107	2107	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	108	0	1108	2108	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	109	0	1109	2109	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	110	0	1110	2110	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	111	0	1111	2111	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	112	0	1112	2112	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	113	Auto	1113	2113	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	114	0	1114	2114	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	115	0	1115	2115	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	116	0	1116	2116	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	117	Auto	1117	2117	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	118	50	1118	2118	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	119	Auto	1119	2119	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	120	100	1120	2120	Read : 0x03 Write : 0x06
	9	TC/AM_AC/TM	121	0	1121	2121	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	122	Auto	1122	2122	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	123	0	1123	2123	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	124	0	1124	2124	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	125	0	1125	2125	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	126	0	1126	2126	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	127	0	1127	2127	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	128	Auto	1128	2128	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	129	0	1129	2129	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	130	0	1130	2130	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	131	0	1131	2131	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	132	Auto	1132	2132	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	133	50	1133	2133	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	134	Auto	1134	2134	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	135	100	1135	2135	Read : 0x03 Write : 0x06
	10	TC/AM_AC/TM	136	0	1136	2136	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	137	Auto	1137	2137	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	138	0	1138	2138	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	139	0	1139	2139	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	140	0	1140	2140	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	141	0	1141	2141	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	142	0	1142	2142	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	143	Auto	1143	2143	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	144	0	1144	2144	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	145	0	1145	2145	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	146	0	1146	2146	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	147	Auto	1147	2147	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	148	50	1148	2148	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	149	Auto	1149	2149	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	150	100	1150	2150	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	11	TC/AM_AC/TM	151	0	1151	2151	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	152	Auto	1152	2152	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	153	0	1153	2153	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	154	0	1154	2154	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	155	0	1155	2155	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	156	0	1156	2156	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	157	0	1157	2157	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	158	Auto	1158	2158	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	159	0	1159	2159	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	160	0	1160	2160	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	161	0	1161	2161	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	162	Auto	1162	2162	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	163	50	1163	2163	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	164	Auto	1164	2164	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	165	100	1165	2165	Read : 0x03 Write : 0x06
	12	TC/AM_AC/TM	166	0	1166	2166	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	167	Auto	1167	2167	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	168	0	1168	2168	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	169	0	1169	2169	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	170	0	1170	2170	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	171	0	1171	2171	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	172	0	1172	2172	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	173	Auto	1173	2173	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	174	0	1174	2174	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	175	0	1175	2175	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	176	0	1176	2176	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	177	Auto	1177	2177	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	178	50	1178	2178	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	179	Auto	1179	2179	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	180	100	1180	2180	Read : 0x03 Write : 0x06
	13	TC/AM_AC/TM	181	0	1181	2181	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	182	Auto	1182	2182	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	183	0	1183	2183	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	184	0	1184	2184	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	185	0	1185	2185	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	186	0	1186	2186	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	187	0	1187	2187	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	188	Auto	1188	2188	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	189	0	1189	2189	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	190	0	1190	2190	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	191	0	1191	2191	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	192	Auto	1192	2192	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	193	50	1193	2193	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	194	Auto	1194	2194	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	195	100	1195	2195	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	14	TC/AM_AC/TM	196	0	1196	2196	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	197	Auto	1197	2197	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	198	0	1198	2198	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	199	0	1199	2199	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	200	0	1200	2200	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	201	0	1201	2201	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	202	0	1202	2202	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	203	Auto	1203	2203	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	204	0	1204	2204	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	205	0	1205	2205	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	206	0	1206	2206	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	207	Auto	1207	2207	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	208	50	1208	2208	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	209	Auto	1209	2209	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	210	100	1210	2210	Read : 0x03 Write : 0x06
	15	TC/AM_AC/TM	211	0	1211	2211	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	212	Auto	1212	2212	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	213	0	1213	2213	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	214	0	1214	2214	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	215	0	1215	2215	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	216	0	1216	2216	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	217	0	1217	2217	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	218	Auto	1218	2218	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	219	0	1219	2219	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	220	0	1220	2220	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	221	0	1221	2221	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	222	Auto	1222	2222	Read : 0x03 Write : 0x06
Controller	Setting	Preset change by barcode	238	0	1238	2238	Read : 0x03 Write : 0x06
		Driver lock after wifi disconnect (sec)	239	0	1239	2239	Read : 0x03 Write : 0x06
		Select display preset number	240	0	1240	2240	Read : 0x03 Write : 0x06
		Loosening / Fastening Switch type	241	0	1241	2241	Read : 0x03 Write : 0x06
		Run time limit / Forward (sec)	242	10	1242	2242	Read : 0x03 Write : 0x06
		Run time limit / Reverse (sec)	243	10	1243	2243	Read : 0x03 Write : 0x06
		Motor stall time limit (sec)	244	0,2	1244	2244	Read : 0x03 Write : 0x06
		Loosening speed (rpm)	245	Auto	1245	2245	Read : 0x03 Write : 0x06
		Motor acceleration (ms)	246	100	1246	2246	Read : 0x03 Write : 0x06
		Error display reset time	247	2	1247	2247	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation master (%) 90-110	248	100	1248	2248	Read : 0x03 Write : 0x06
		Initial preset # when power ON	249	1	1249	2249	Read : 0x03 Write : 0x06
		LED / Light on time	250	10	1250	2250	Read : 0x03 Write : 0x06
		Driver model no. 1-99	251	Select	1251	2251	Read : 0x03 Write : 0x06
		Parameter initialize to factory setting	252	0	1252	2252	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Torque holding time(ms) 1-20	253	2	1253	2253	Read : 0x03 Write : 0x06
		Auto speed on torque setting	254	1	1254	2254	Read : 0x03 Write : 0x06
		Judge fastening min turns	255	0	1255	2255	Read : 0x03 Write : 0x06
		Fastening stop error	256	0	1256	2256	Read : 0x03 Write : 0x06
		Reverse Lock	257	0	1257	2257	Read : 0x03 Write : 0x06
		LCD button lock	258	0	1258	2258	Read : 0x03 Write : 0x06
		Auto data output	259	0	1259	2259	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque unit	260	0	1260	2260	Read : 0x03 Write : 0x06
		Screw type	261	0	1261	2261	Read : 0x03 Write : 0x06
		Screw count	262	10	1262	2262	Read : 0x03 Write : 0x06
		Sleep time	263	0	1263	2263	Read : 0x03 Write : 0x06
		Auto lock	264	0	1264	2264	Read : 0x03 Write : 0x06
		Select back up data type	265	6	1265	2265	Read : 0x03 Write : 0x06
		Trigger start delay time	266	0	1266	2266	Read : 0x03 Write : 0x06
Network	Setting	Network enable	267	0	1267	2267	Read : 0x03 Write : 0x06
		Static / DHCP	268	0	1268	2268	Read : 0x03 Write : 0x06
	Tool setting	IP Address1	269	192	1269	2269	Read : 0x03 Write : 0x06
		IP Address2	270	168	1270	2270	Read : 0x03 Write : 0x06
		IP Address3	271	1	1271	2271	Read : 0x03 Write : 0x06
		IP Address4	272	100	1272	2272	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 1	273	255	1273	2273	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 2	274	255	1274	2274	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 3	275	255	1275	2275	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 4	276	0	1276	2276	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 1	277	192	1277	2277	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 2	278	168	1278	2278	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 3	279	1	1279	2279	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 4	280	1	1280	2280	Read : 0x03 Write : 0x06
		Port	281	5000	1281	2281	Read : 0x03 Write : 0x06
	AP setting	SSID (32 char)	287-302				Read : 0x03 Write : 0x06
		Password (32 char)	303-318				Read : 0x03 Write : 0x06
		Country type	319	0	1319	2319	Read : 0x03 Write : 0x06
	WEB Page	Password	320	0	1320	2320	Read : 0x03 Write : 0x06
Multi SQ	PG1	MS PG 1	321	0	1321	2321	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 2	322	0	1322	2322	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 3	323	0	1323	2323	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 4	324	0	1324	2324	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 5	325	0	1325	2325	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 6	326	0	1326	2326	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 7	327	0	1327	2327	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 8	328	0	1328	2328	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 9	329	0	1329	2329	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 10	330	0	1330	2330	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	PG2	MS PG 11	331	0	1331	2331	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 12	332	0	1332	2332	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 13	333	0	1333	2333	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 14	334	0	1334	2334	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 15	335	0	1335	2335	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 16	336	0	1336	2336	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 17	337	0	1337	2337	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 18	338	0	1338	2338	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 19	339	0	1339	2339	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 20	340	0	1340	2340	Read : 0x03 Write : 0x06
ERROR		ERROR 1	341	0	1341	2341	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 2	342	0	1342	2342	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 3	343	0	1343	2343	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 4	344	0	1344	2344	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 5	345	0	1345	2345	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 6	346	0	1346	2346	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 7	347	0	1347	2347	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 8	348	0	1348	2348	Read : 0x03 Write : 0x06
		Controller model	349	Auto	1349	2349	Read : 0x03 Write : 0x06
Controller	Crow foot	Corw foot enable	355	0	1355	2355	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot ratio	356	100	1356	2356	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot efficiency	357	100	1357	2357	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot reverse torque	358	0	1358	2358	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot reverse speed	359	100	1359	2359	Read : 0x03 Write : 0x06
Advanced preset 1	Free reverse rotation	Speed (rpm)	500	0	1500	2500	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (turn) 0 - 20	501	0	1501	2501	Read : 0x03 Write : 0x06
	Thread tapping	Min torque	502	0	1502	2502	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max torque	503	0	1503	2503	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	504	0	1504	2504	Read : 0x03 Write : 0x06
		Finish Torque	505	0	1505	2505	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle start from Thread tapping	506	0	1506	2506	Read : 0x03 Write : 0x06
	Engaging torque detection	Speed (rpm)	507	0	1507	2507	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque(%)	508	0	1508	2508	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle limit (turn) 0 - 20	509	0	1509	2509	Read : 0x03 Write : 0x06
		Time limit (sec)	510	0	1510	2510	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle start from engaging	511	0	1511	2511	Read : 0x03 Write : 0x06
	Angel after torque up	Speed (rpm)	512	0	1512	2512	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (degree) 0-3600	513	0	1513	2513	Read : 0x03 Write : 0x06
		Direction	514	0	1514	2514	Read : 0x03 Write : 0x06
Advanced preset 2	Free reverse rotation	Speed (rpm)	515	0	1515	2515	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (turn) 0 - 20	516	0	1516	2516	Read : 0x03 Write : 0x06
	Thread	Min torque	517	0	1517	2517	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	tapping	Max torque	518	0	1518	2518	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	519	0	1519	2519	Read : 0x03 Write : 0x06
		Finish Torque	520	0	1520	2520	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle start from Thread tapping	521	0	1521	2521	Read : 0x03 Write : 0x06
	Engaging torque detection	Speed (rpm)	522	0	1522	2522	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque(%)	523	0	1523	2523	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle limit (turn) 0 - 20	524	0	1524	2524	Read : 0x03 Write : 0x06
		Time limit (sec)	525	0	1525	2525	Read : 0x03 Write : 0x06
	Angel after torque up	Angle start from engaging	526	0	1526	2526	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	527	0	1527	2527	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (degree) 0-3600	528	0	1528	2528	Read : 0x03 Write : 0x06
		Direction	529	0	1529	2529	Read : 0x03 Write : 0x06
continue
Advanced preset 15	Free reverse rotation	Speed (rpm)	710	0	1710	2710	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (turn) 0 - 20	711	0	1711	2711	Read : 0x03 Write : 0x06
	Thread tapping	Min torque	712	0	1712	2712	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max torque	713	0	1713	2713	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	714	0	1714	2714	Read : 0x03 Write : 0x06
		Finish Torque	715	0	1715	2715	Read : 0x03 Write : 0x06
	Engaging torque detection	Angle start from Thread tapping	716	0	1716	2716	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	717	0	1717	2717	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque(%)	718	0	1718	2718	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle limit (turn) 0 - 20	719	0	1719	2719	Read : 0x03 Write : 0x06
		Time limit (sec)	720	0	1720	2720	Read : 0x03 Write : 0x06
	Angel after torque up	Angle start from engaging	721	0	1721	2721	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	722	0	1722	2722	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (degree) 0-3600	723	0	1723	2723	Read : 0x03 Write : 0x06
		Direction	724	0	1724	2724	Read : 0x03 Write : 0x06
Firmware Version			725	Auto			Read : 0x03
Monitoring data	Alarm data	Alarm no.	3100				Read : 0x04
		Waring no.	3101				Read : 0x04
	Data updated on events (Start, F/L, Preset, Torque up)	Event count no. (1- 65,535)	3200				Read : 0x04
		Fastening time (ms)	3201				Read : 0x04
		Preset no.	3202				Read : 0x04
		Target torque (* x 100)	3203				Read : 0x04
		Converted torque (* x 100)	3204				Read : 0x04
		Target speed (rpm)	3205				Read : 0x04
		A1 (degree)	3206				Read : 0x04
		A2 (degree)	3207				Read : 0x04
		A3 (degree)	3208				Read : 0x04

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Screw count value	3209				Read : 0x04
		Error	3210				Read : 0x04
		Forward / Loosening	3211				Read : 0x04
		Status Other = 0, Fastening complete = 1, Fastening NG (E330,332,333,334,335,336,337,338,339)= 2, F/L change = 3, Preset change = 4, Alarm reset = 5, Error(except fastening NG) = 6 Barcode = 7 Screw count-1 = 8	3212				Read : 0x04
		Snug torque angle (degree)	3213				Read : 0x04
		Barcode 1, 2 ex) 0x3132 = (char) "12" (Barcode 1 = "1" , Barcode 2 = "2")	3214				Read : 0x04
		Barcode 3, 4	3215				Read : 0x04
		...					Read : 0x04
		Barcode 31, 32	3229				Read : 0x04
	Realtime Data	Converted torque (* x 100)	3300				Read : 0x04
		Speed (rpm)	3301				Read : 0x04
		Motor current (mA)	3302				Read : 0x04
		Current Preset #	3303				Read : 0x04
		Torque up	3304				Read : 0x04
		Fastening OK	3305				Read : 0x04
		Ready	3306				Read : 0x04
		Motor RUN	3307				Read : 0x04
		Alarm no.	3308				Read : 0x04
		Forward / Loosening	3309				Read : 0x04
		Screw count value	3310				Read : 0x04
		Motor Temperature	3313				Read : 0x04
Temporary parameter in RAM	Virtual Preset #1	TC/AM_AC/TM	731				Write : 0x06
		Torque	732				Write : 0x06
		Torque min/max (%)	733				Write : 0x06
		Target angle(degree)	734				Write : 0x06
		Min angle(degree)	735				Write : 0x06
		Max angle(degree)	736				Write : 0x06
		Snug torque(%)	737				Write : 0x06
		Speed (rpm)	738				Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	739				Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	740				Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	741				Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	742				Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	743				Write : 0x06
		Torque holding time(ms) 1-20	744				Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Torque compensation (%) 90-110	745				Write : 0x06
Remote control	Operation	Alarm reset	4000				Write : 0x06
		Driver Lock	4001				Write : 0x06
		No use (Factory only)	4002				Write : 0x06
		Remote start	4003				Write : 0x06
		Preset # change (Not available on RUN)	4004				Write : 0x06
		Forward / Loosening	4005				Write : 0x06
Barcode Control	Operation	Barcode list number	5000				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode preset number	5001				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode judge start position	5002				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode judge end position	5003				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode read start	5004				Read : 0x03 Write : 0x06
		barcode list clear	5005				Write : 0x06
		barcode data save	5006				Write : 0x06
		Barcode data 1	5007				Read : 0x03
		Barcode data 2	5008				Read : 0x03
					Read : 0x03
		Barcode data 32	5038				Read : 0x03

2.Address and function codes details BMT unified firmware v1.30.4 or higher

BMT	Parameter factory setting, Address and Function code details for BMT 20220304	Firmware v1.30.4 or higher
-----	---	----------------------------

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
Fastening	1	TC/AM_AC/TM	1	0	1001	2001	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	2	Auto	1002	2002	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	3	0	1003	2003	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	4	0	1004	2004	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	5	0	1005	2005	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	6	0	1006	2006	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	7	0	1007	2007	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	8	Auto	1008	2008	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	9	0	1009	2009	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	10	0	1010	2010	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	11	0	1011	2011	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	12	Auto	1012	2012	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	13	50	1013	2013	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	14	Auto	1014	2014	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	15	100	1015	2015	Read : 0x03 Write : 0x06
	2	TC/AM_AC/TM	16	0	1016	2016	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	17	Auto	1017	2017	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	18	0	1018	2018	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	19	0	1019	2019	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	20	0	1020	2020	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	21	0	1021	2021	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	22	0	1022	2022	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	23	Auto	1023	2023	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	24	0	1024	2024	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	25	0	1025	2025	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	26	0	1026	2026	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	27	Auto	1027	2027	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	28	50	1028	2028	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	29	Auto	1029	2029	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	30	100	1030	2030	Read : 0x03 Write : 0x06
	3	TC/AM_AC/TM	31	0	1031	2031	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	32	Auto	1032	2032	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	33	0	1033	2033	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	34	0	1034	2034	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	35	0	1035	2035	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	36	0	1036	2036	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	37	0	1037	2037	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	38	Auto	1038	2038	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	39	0	1039	2039	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Free fastenig speed(rpm)	40	0	1040	2040	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	41	0	1041	2041	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	42	Auto	1042	2042	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	43	50	1043	2043	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	44	Auto	1044	2044	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	45	100	1045	2045	Read : 0x03 Write : 0x06
	4	TC/AM_AC/TM	46	0	1046	2046	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	47	Auto	1047	2047	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	48	0	1048	2048	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	49	0	1049	2049	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	50	0	1050	2050	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	51	0	1051	2051	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	52	0	1052	2052	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	53	Auto	1053	2053	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	54	0	1054	2054	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	55	0	1055	2055	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	56	0	1056	2056	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	57	Auto	1057	2057	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	58	50	1058	2058	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	59	Auto	1059	2059	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	60	100	1060	2060	Read : 0x03 Write : 0x06
	5	TC/AM_AC/TM	61	0	1061	2061	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	62	Auto	1062	2062	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	63	0	1063	2063	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	64	0	1064	2064	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	65	0	1065	2065	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	66	0	1066	2066	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	67	0	1067	2067	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	68	Auto	1068	2068	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	69	0	1069	2069	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	70	0	1070	2070	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	71	0	1071	2071	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	72	Auto	1072	2072	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	73	50	1073	2073	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	74	Auto	1074	2074	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	75	100	1075	2075	Read : 0x03 Write : 0x06
	6	TC/AM_AC/TM	76	0	1076	2076	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	77	Auto	1077	2077	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	78	0	1078	2078	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	79	0	1079	2079	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	80	0	1080	2080	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	81	0	1081	2081	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	82	0	1082	2082	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	83	Auto	1083	2083	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	84	0	1084	2084	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	85	0	1085	2085	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Soft start(1-300ms)	86	0	1086	2086	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	87	Auto	1087	2087	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	88	50	1088	2088	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	89	Auto	1089	2089	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	90	100	1090	2090	Read : 0x03 Write : 0x06
	7	TC/AM_AC/TM	91	0	1091	2091	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	92	Auto	1092	2092	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	93	0	1093	2093	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	94	0	1094	2094	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	95	0	1095	2095	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	96	0	1096	2096	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	97	0	1097	2097	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	98	Auto	1098	2098	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	99	0	1099	2099	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	100	0	1100	2100	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	101	0	1101	2101	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	102	Auto	1102	2102	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	103	50	1103	2103	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	104	Auto	1104	2104	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	105	100	1105	2105	Read : 0x03 Write : 0x06
	8	TC/AM_AC/TM	106	0	1106	2106	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	107	Auto	1107	2107	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	108	0	1108	2108	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	109	0	1109	2109	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	110	0	1110	2110	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	111	0	1111	2111	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	112	0	1112	2112	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	113	Auto	1113	2113	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	114	0	1114	2114	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	115	0	1115	2115	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	116	0	1116	2116	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	117	Auto	1117	2117	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	118	50	1118	2118	Read : 0x03 Write : 0x06
		3	119	Auto	1119	2119	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	120	100	1120	2120	Read : 0x03 Write : 0x06
	9	TC/AM_AC/TM	121	0	1121	2121	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	122	Auto	1122	2122	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	123	0	1123	2123	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	124	0	1124	2124	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	125	0	1125	2125	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	126	0	1126	2126	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	127	0	1127	2127	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	128	Auto	1128	2128	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	129	0	1129	2129	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	130	0	1130	2130	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	131	0	1131	2131	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Seating point (%) 10-90	132	Auto	1132	2132	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	133	50	1133	2133	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	134	Auto	1134	2134	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	135	100	1135	2135	Read : 0x03 Write : 0x06
	10	TC/AM_AC/TM	136	0	1136	2136	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	137	Auto	1137	2137	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	138	0	1138	2138	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	139	0	1139	2139	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	140	0	1140	2140	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	141	0	1141	2141	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	142	0	1142	2142	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	143	Auto	1143	2143	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	144	0	1144	2144	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	145	0	1145	2145	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	146	0	1146	2146	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	147	Auto	1147	2147	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	148	50	1148	2148	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	149	Auto	1149	2149	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	150	100	1150	2150	Read : 0x03 Write : 0x06
	11	TC/AM_AC/TM	151	0	1151	2151	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	152	Auto	1152	2152	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	153	0	1153	2153	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	154	0	1154	2154	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	155	0	1155	2155	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	156	0	1156	2156	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	157	0	1157	2157	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	158	Auto	1158	2158	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	159	0	1159	2159	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	160	0	1160	2160	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	161	0	1161	2161	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	162	Auto	1162	2162	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	163	50	1163	2163	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	164	Auto	1164	2164	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	165	100	1165	2165	Read : 0x03 Write : 0x06
	12	TC/AM_AC/TM	166	0	1166	2166	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	167	Auto	1167	2167	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	168	0	1168	2168	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	169	0	1169	2169	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	170	0	1170	2170	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	171	0	1171	2171	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	172	0	1172	2172	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	173	Auto	1173	2173	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	174	0	1174	2174	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	175	0	1175	2175	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	176	0	1176	2176	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	177	Auto	1177	2177	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Torque rising rate(ms) 50-200	178	50	1178	2178	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	179	Auto	1179	2179	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	180	100	1180	2180	Read : 0x03 Write : 0x06
	13	TC/AM_AC/TM	181	0	1181	2181	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	182	Auto	1182	2182	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	183	0	1183	2183	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	184	0	1184	2184	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	185	0	1185	2185	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	186	0	1186	2186	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	187	0	1187	2187	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	188	Auto	1188	2188	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	189	0	1189	2189	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	190	0	1190	2190	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	191	0	1191	2191	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	192	Auto	1192	2192	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	193	50	1193	2193	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	194	Auto	1194	2194	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	195	100	1195	2195	Read : 0x03 Write : 0x06
	14	TC/AM_AC/TM	196	0	1196	2196	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	197	Auto	1197	2197	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	198	0	1198	2198	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	199	0	1199	2199	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	200	0	1200	2200	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	201	0	1201	2201	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	202	0	1202	2202	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	203	Auto	1203	2203	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	204	0	1204	2204	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	205	0	1205	2205	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	206	0	1206	2206	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	207	Auto	1207	2207	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	208	50	1208	2208	Read : 0x03 Write : 0x06
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	209	Auto	1209	2209	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	210	100	1210	2210	Read : 0x03 Write : 0x06
	15	TC/AM_AC/TM	211	0	1211	2211	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque	212	Auto	1212	2212	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque min/max (%)	213	0	1213	2213	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target angle(degree)	214	0	1214	2214	Read : 0x03 Write : 0x06
		Min angle(degree)	215	0	1215	2215	Read : 0x03 Write : 0x06
		Max angle(degree)	216	0	1216	2216	Read : 0x03 Write : 0x06
		Snug torque	217	0	1217	2217	Read : 0x03 Write : 0x06
		Speed (rpm)	218	Auto	1218	2218	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	219	0	1219	2219	Read : 0x03 Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	220	0	1220	2220	Read : 0x03 Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	221	0	1221	2221	Read : 0x03 Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	222	Auto	1222	2222	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	223	50	1223	2223	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		Ramp up speed(rpm) 20-80% of max	224	Auto	1224	2224	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	225	100	1225	2225	Read : 0x03 Write : 0x06
Controller	Setting	Screw count	247	10	1247	2247	Read : 0x03 Write : 0x06
		Decimal point	249	2	1249	2249	Read : 0x03 Write : 0x06
		Driver model no. 1-99	251	Select	1251	2251	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque unit	252	0	1252	2252	Read : 0x03 Write : 0x06
		Parameter initialize to factory setting	254	0	1254	2254	Read : 0x03 Write : 0x06
		Auto speed on torque setting	255	ON	1255	2255	Read : 0x03 Write : 0x06
		Motor acceleration (ms)	256	100	1256	2256	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque holding time(ms) 1-20	257	2	1257	2257	Read : 0x03 Write : 0x06
		Loosening speed (rpm)	259	Auto	1259	2259	Read : 0x03 Write : 0x06
		Run time limit / Forward (sec)	260	10	1260	2260	Read : 0x03 Write : 0x06
		Run time limit / Reverse (sec)	261	10	1261	2261	Read : 0x03 Write : 0x06
		Motor stall time limit (sec)	262	0,2	1262	2262	Read : 0x03 Write : 0x06
		Error display reset time	263	2	1263	2263	Read : 0x03 Write : 0x06
		Screw type	265	0	1265	2265	Read : 0x03 Write : 0x06
		Judge fastening min turns	266	0	1266	2266	Read : 0x03 Write : 0x06
		Fastening stop error	267	0	1267	2267	Read : 0x03 Write : 0x06
		Torque compensation master (%) 90-110	269	100	1269	2269	Read : 0x03 Write : 0x06
		Reverse Lock	271	0	1271	2271	Read : 0x03 Write : 0x06
		Initial preset # when power ON	274	1	1274	2274	Read : 0x03 Write : 0x06
		Auto data output	277	0	1277	2277	Read : 0x03 Write : 0x06
		Auto lock	283	0	1283	2283	Read : 0x03 Write : 0x06
		Corw foot enable	285	0	1285	2285	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot ratio	286	100	1286	2286	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot efficiency	287	100	1287	2287	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot reverse torque	288	0	1288	2288	Read : 0x03 Write : 0x06
		Crow foot reverse speed	289	100	1289	2289	Read : 0x03 Write : 0x06
		LED / Light on time	290	10	1290	2290	Read : 0x03 Write : 0x06
		Event data select	292	6	1292	2292	Read : 0x03 Write : 0x06
		Preset change by barcode	293	0	1293	2293	Read : 0x03 Write : 0x06
		Driver lock after wifi disconnect (sec)	294	0	1294	2294	Read : 0x03 Write : 0x06
		Select display preset number	295	0	1295	2295	Read : 0x03 Write : 0x06
		Loosening / Fastening Switch type	296	0	1296	2296	Read : 0x03 Write : 0x06
		Sleep time	297	0	1297	2297	Read : 0x03 Write : 0x06
		Trigger start delay time	298	0	1298	2298	Read : 0x03 Write : 0x06
		LCD button lock	299	0	1299	2299	Read : 0x03 Write : 0x06
Network	Tool setting	Target IP 1 (new since v1.41.0)	301	0	1301	2301	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target IP 2 (new since v1.41.0)	302	0	1302	2302	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target IP 3 (new since v1.41.0)	303	0	1303	2303	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target IP 4 (new since v1.41.0)	304	0	1304	2304	Read : 0x03 Write : 0x06
		Target Port (new since v1.41.0)	305	5000	1305	2305	Read : 0x03 Write : 0x06
		Network enable	306	0	1306	2306	Read : 0x03 Write : 0x06
		Static / DHCP	307	0	1307	2307	Read : 0x03 Write : 0x06
		IP Address1	308	192	1308	2308	Read : 0x03 Write : 0x06
		IP Address2	309	168	1309	2309	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		IP Address3	310	1	1310	2310	Read : 0x03 Write : 0x06
		IP Address4	311	100	1311	2311	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 1	312	255	1312	2312	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 2	313	255	1313	2313	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 3	314	255	1314	2314	Read : 0x03 Write : 0x06
		subnet mask 4	315	0	1315	2315	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 1	316	192	1316	2316	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 2	317	168	1317	2317	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 3	318	1	1318	2318	Read : 0x03 Write : 0x06
		Gateway 4	319	1	1319	2319	Read : 0x03 Write : 0x06
		Port	320	5000	1320	2320	Read : 0x03 Write : 0x06
	AP setting	SSID (32 char)	360 - 375				Read : 0x03 Write : 0x06
		Password (32 char)	376 - 391				Read : 0x03 Write : 0x06
		Country type	392	0	1392	2392	Read : 0x03 Write : 0x06
	WEB Page	Password	393	0	1393	2393	Read : 0x03 Write : 0x06
Multi SQ	PG1	MS PG 1	321	0	1321	2321	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 2	322	0	1322	2322	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 3	323	0	1323	2323	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 4	324	0	1324	2324	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 5	325	0	1325	2325	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 6	326	0	1326	2326	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 7	327	0	1327	2327	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 8	328	0	1328	2328	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 9	329	0	1329	2329	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 10	330	0	1330	2330	Read : 0x03 Write : 0x06
	PG2	MS PG 11	331	0	1331	2331	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 12	332	0	1332	2332	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 13	333	0	1333	2333	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 14	334	0	1334	2334	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 15	335	0	1335	2335	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 16	336	0	1336	2336	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 17	337	0	1337	2337	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 18	338	0	1338	2338	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 19	339	0	1339	2339	Read : 0x03 Write : 0x06
		MS PG 20	340	0	1340	2340	Read : 0x03 Write : 0x06
ERROR		ERROR 1	341	0	1341	2341	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 2	342	0	1342	2342	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 3	343	0	1343	2343	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 4	344	0	1344	2344	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 5	345	0	1345	2345	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 6	346	0	1346	2346	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 7	347	0	1347	2347	Read : 0x03 Write : 0x06
		ERROR 8	348	0	1348	2348	Read : 0x03 Write : 0x06
		Controller model	349	Auto	1349	2349	Read : 0x03 Write : 0x06
Advanced preset 1	Variable parameter	Mode	650	0	1650	2650	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 1	651	0	1651	2651	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		para 2	652	0	1652	2652	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 3	653	0	1653	2653	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 4	654	0	1654	2654	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 5	655	0	1655	2655	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 6	656	0	1656	2656	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 7	657	0	1657	2657	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 8	658	0	1658	2658	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 9	659	0	1659	2659	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 10	660	0	1660	2660	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 11	661	0	1661	2661	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 12	662	0	1662	2662	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 13	663	0	1663	2663	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 14	664	0	1664	2664	Read : 0x03 Write : 0x06
	Free reverse rotation	Speed (rpm)	665	0	1665	2665	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (turn)	666	0	1666	2666	Read : 0x03 Write : 0x06
	Angel after torque up	Speed (rpm)	667	0	1667	2667	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (degree)	668	0	1668	2668	Read : 0x03 Write : 0x06
		Direction	669	0	1669	2669	Read : 0x03 Write : 0x06
Advanced preset 2	Variable parameter	Mode	670	0	1670	2670	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 1	671	0	1671	2671	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 2	672	0	1672	2672	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 3	673	0	1673	2673	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 4	674	0	1674	2674	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 5	675	0	1675	2675	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 6	676	0	1676	2676	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 7	677	0	1677	2677	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 8	678	0	1678	2678	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 9	679	0	1679	2679	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 10	680	0	1680	2680	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 11	681	0	1681	2681	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 12	682	0	1682	2682	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 13	683	0	1683	2683	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 14	684	0	1684	2684	Read : 0x03 Write : 0x06
	Free reverse rotation	Speed (rpm)	685	0	1685	2685	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (turn)	686	0	1686	2686	Read : 0x03 Write : 0x06
	Angel after torque up	Speed (rpm)	687	0	1687	2687	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (degree)	688	0	1688	2688	Read : 0x03 Write : 0x06
		Direction	689	0	1689	2689	Read : 0x03 Write : 0x06

Advanced preset 15	Variable parameter	Mode	930	0	1930	2930	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 1	931	0	1931	2931	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 2	932	0	1932	2932	Read : 0x03 Write : 0x06

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
		para 3	933	0	1933	2933	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 4	934	0	1934	2934	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 5	935	0	1935	2935	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 6	936	0	1936	2936	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 7	937	0	1937	2937	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 8	938	0	1938	2938	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 9	939	0	1939	2939	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 10	940	0	1940	2940	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 11	941	0	1941	2941	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 12	942	0	1942	2942	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 13	943	0	1943	2943	Read : 0x03 Write : 0x06
		para 14	944	0	1944	2944	Read : 0x03 Write : 0x06
	Free reverse rotation	Speed (rpm)	945	0	1945	2945	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (0.1 turn)	946	0	1946	2946	Read : 0x03 Write : 0x06
	Angel after torque up	Speed (rpm)	947	0	1947	2947	Read : 0x03 Write : 0x06
		Angle (degree)	948	0	1948	2948	Read : 0x03 Write : 0x06
		Direction	949	0	1949	2949	Read : 0x03 Write : 0x06
Firmware Version			950	Auto			Read : 0x03
Monitoring data	Alarm data	Alarm no.	3100				Read : 0x04
		Waring no.	3101				Read : 0x04
	Data updated on events (Start, F/L, Preset, Torque up)	Event count no. (1- 65,535)	3200				Read : 0x04
		Fastening time (ms)	3201				Read : 0x04
		Preset no.	3202				Read : 0x04
		Target torque (* x 100)	3203				Read : 0x04
		Converted torque (* x 100)	3204				Read : 0x04
		Target speed (rpm)	3205				Read : 0x04
		A1 (degree)	3206				Read : 0x04
		A2 (degree)	3207				Read : 0x04
		A3 (degree)	3208				Read : 0x04
		Screw count value	3209				Read : 0x04
		Error	3210				Read : 0x04
		Forward / Loosening	3211				Read : 0x04
		Status	3212				Read : 0x04
		Snug torque angle (degree)	3213				Read : 0x04
		Seating torque	3214				Read : 0x04
		clamp torque	3215				Read : 0x04
		prevailing torque	3216				Read : 0x04
		compensation torque	3217				Read : 0x04
		Barcode 1	3218				Read : 0x04
		Barcode 2	3219				Read : 0x04
					Read : 0x04
		Barcode 32	3249				Read : 0x04

	Preset #	Parameter	Address	Factory setting	Address Min value	Address Max value	Function code
	Realtime Data	Converted torque (* x 100)	3300				Read : 0x04
		Speed (rpm)	3301				Read : 0x04
		Motor current (mA)	3302				Read : 0x04
		Current Preset #	3303				Read : 0x04
		Torque up	3304				Read : 0x04
		Fastening OK	3305				Read : 0x04
		Ready	3306				Read : 0x04
		Motor RUN	3307				Read : 0x04
		Alarm no.	3308				Read : 0x04
		Forward / Loosening	3309				Read : 0x04
		Screw count value	3310				Read : 0x04
		Motor Temperature	3313				Read : 0x04
Temporary parameter in RAM	Virtual Preset #1	TC/AM_AC/TM	3500				Write : 0x06
		Torque	3501				Write : 0x06
		Torque min/max (%)	3502				Write : 0x06
		Target angle(degree)	3503				Write : 0x06
		Min angle(degree)	3504				Write : 0x06
		Max angle(degree)	3505				Write : 0x06
		Snug torque(%)	3506				Write : 0x06
		Speed (rpm)	3507				Write : 0x06
		Free fastenig angle(degree)	3508				Write : 0x06
		Free fastenig speed(rpm)	3509				Write : 0x06
		Soft start(1-300ms)	3510				Write : 0x06
		Seating point (%) 10-90	3511				Write : 0x06
		Torque rising rate(ms) 50-200	3512				Write : 0x06
		Torque holding time(ms) 1-20	3513				Write : 0x06
		Torque compensation (%) 90-110	3514				Write : 0x06
Remote control	Operation	Alarm reset	4000				Write : 0x06
		Driver Lock	4001				Write : 0x06
		No use (Factory only)	4002				Write : 0x06
		Remote start	4003				Write : 0x06
		Preset # change (Not available on RUN)	4004				Write : 0x06
		Forward / Loosening	4005				Write : 0x06
Barcode Control	Operation	Barcode list number	5000				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode preset number	5001				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode judge start position	5002				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode judge end position	5003				Read : 0x03 Write : 0x06
		Barcode read start	5004				Read : 0x03 Write : 0x06
		barcode list clear	5005				Write : 0x06
		barcode data save	5006				Write : 0x06
		Barcode data 1	5007				Read : 0x03
		Barcode data 2	5008				Read : 0x03
					Read : 0x03
		Barcode data 32	5038				Read : 0x03

3.Setting details

	Parameter	Parameter value mean
Fastening	TC/AM_AC/TM	0: TC/AC , 1: AC/TM
	Torque	Torque [Ex: (value) 1234 -> (set) 12.34]
	Snug torque	Snug Torque [Ex: (value) 1234 -> (set) 12.34]
	Torque unit	0: kgf.cm , 1: kgf.m , 2: N.m , 3: cN.m , 4: Lbf.in , 5: Ozf.in , 6: Lbf.ft
	Auto speed on torque setting	0: OFF, 1: ON
	Error display reset time	0: Don't reset error
	Screw type	(Value)0: All CW, (Each Bit) 0: preset1 ccw, 1: preset 2 ccw ... 14: preset 15 ccw
	Fastening stop error	0: OFF, 1: ON
	Reverse Lock	0: OFF, 1: ON
	Auto data output	0: OFF, 1: ON
	Auto lock	0: OFF, 1: ON
	LED / Light on time	0: Don't light off
Controller	Event data select	(Value) 0: OFF, (Each Bit) 0: ETC, 1: Fastening OK, 2: Fastening NG, 3: F/L, 4: Preset change, 5: Alarm reset, 6: System error, 7: Barcode, 8: Screw count -1
	Preset change by barcode	0: OFF
	Driver lock after wifi disconnect (sec)	0: OFF
	Select display preset number	(value) 0: All, (Each Bit) 0: prset1, 1: preset2 ... 14: preset15, 15: Multi A
	Sleep time	0: Don't use sleep mode
	Trigger start delay time	0: Don't use delay
	LCD button lock	0: OFF, 1: F1 Lock, 2: All Lock
	Network enable	0: Wi-Fi OFF, 1: Wi-Fi ON
Network	Static / DHCP	0: Static, 1: DHCP
	Target torque (* x 100)	[value: 4321] -> [mean: 43.21]
	Forward / Loosening	0: Forward, 1: Loosening
	Status	Other = 0, Fastening complete = 1, Fastening NG (E330,332,333,334,335,336,337,338,339) = 2, F/L change = 3, Preset change = 4, Alarm reset = 5, Error(except fastening NG) = 6 Barcode = 7 Screw count-1 = 8
Monitoring data	Barcode 1	ex) 0x31 = (char) "1"
	Torque up	0: Not yet, 1: Torque up
	Fastening OK	0: Not yet, 1: Fastening ok
	Ready	0: Don't ready, 1: Ready
	Motor RUN	0: Stop, 1: Run
	Alarm no.	0: No error, 1: Error
	Forward / Loosening	0: Forward, 1: Loosening

	Parameter	Parameter value mean
Remote control	Alarm reset	1: Error reset
	Driver Lock	0 : Unlock 1: Lock all direction 2 : Lock Loosening 3: Lock Fastening
	Preset # change (Not available on RUN)	Data : 1 - 15 for preset #1 - 15 16 for Multi sequence A 17 for Multi sequence B
	Forward / Loosening	0: Forward, 1: Loosening
Barcode Control	Barcode list number	List : 0 ~ 29
	Barcode preset number	Preset : 1 ~ 17
	Barcode judge start position	Position : 0 ~ 32 (0: not use)
	Barcode judge end position	Position : 0 ~ 32
	Barcode read start	0: off, 1: on
	barcode list clear	1: clear current barcode list, 2: clear all barcode list
	barcode data save	1: Save
	Barcode data 1	Ex)
	Barcode data 2	Barcode data "PRODUCT1"
	...	Barcode 1: "P", 2: "R", 3: "O", 4: "D", 5: "U", 6: "C"
	Barcode data 32	7: "T", 8: "1"

I/O settings address 226 to 241 :

* Input List

- 0) None
- 1) Torque select 1
- 2) Torque select 2
- 3) Torque select 3
- 4) Start
- 5) Fastening / Loosening
- 6) Driver Lock
- 7) Multi sequence
- 8) Alarm reset
- 9) Count start
- 10) Count reset
- 11) Count(workpiece) out
- 12) Torque select 4
- 13) Model cancel
- 14) Model select 1
- 15) Model select 2
- 16) Model select 3
- 17) Model select 4
- 18) F/L Switch enable
- 19) Set origin point
- 20) Move origin point

* Output List

- 0) None
- 1) Torque Up
- 2) Fastening OK
- 3) Ready
- 4) Run
- 5) Alarm
- 6) Status of F/L
- 7) Count complete
- 8) Alarm code 1
- 9) Alarm code 2
- 10) Alarm code 3
- 11) Model complete
- 12) Torque select 1
- 13) Torque select 2
- 14) Torque select 3
- 15) Torque select 4
- 16) Driver lock output

