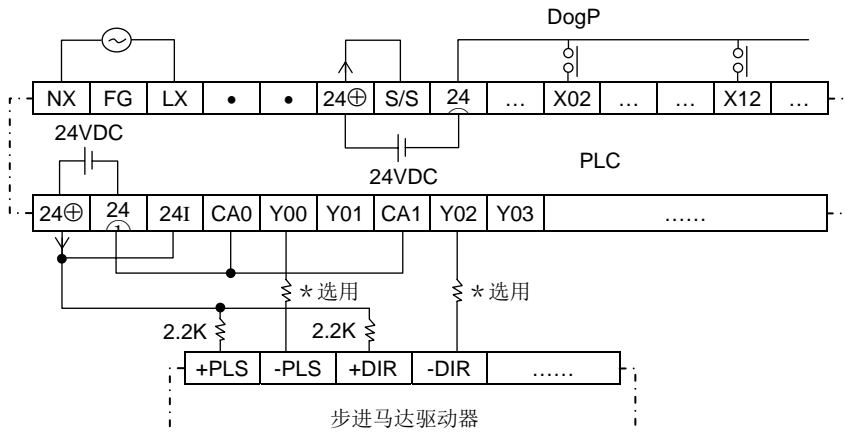


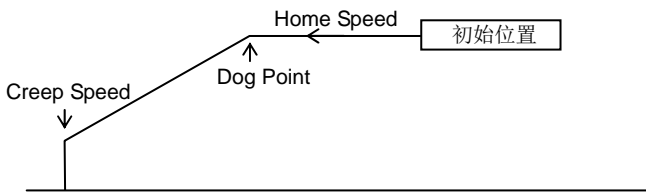
# 原点复归：顺向模式逆转 - 步进马达

## ◆接线图



## ◆动作

<初期方向反转>



## ◆范例程序

```

M8002
|-----| [MOV K100 D8168 ] Y0 起始速度
|-----| [MOV K2000 D8164 ] Y0 加/减速时间
|-----| [DMOV K10000 D8156 ] Y0 最高速
M8002
|-----| [DMOV K5000 D116 ] ZRN Home speed
|-----| [DMOV K500 D118 ] ZRN Creep speed
|-----| [MOVP K0 D8169 ] K=0, 步进马达
X012
|-----| [SET M112 ]
|-----| [RST M8152 ] 清除 ZRN 完成旗号
|-----| [RST M8158 ] 初期方向 by 旗号 M8156
|-----| [SET M8156 ] 初期方向逆转
|-----| [SET M8154 ] 顺向模式
X012
|-----| [RST M112 ]
M112 [S1.]=Home, [S2.]=Creep, [S3.]=DogP
|-----| [DZRN D116 D118 X002 Y000 ]
M8029 M8152
|-----| [RST M112 ]
|-----| [RST M8029 ]
当执行 FNC(156) ZRN 时, D8168=Creep speed
|-----| [END ]
    
```