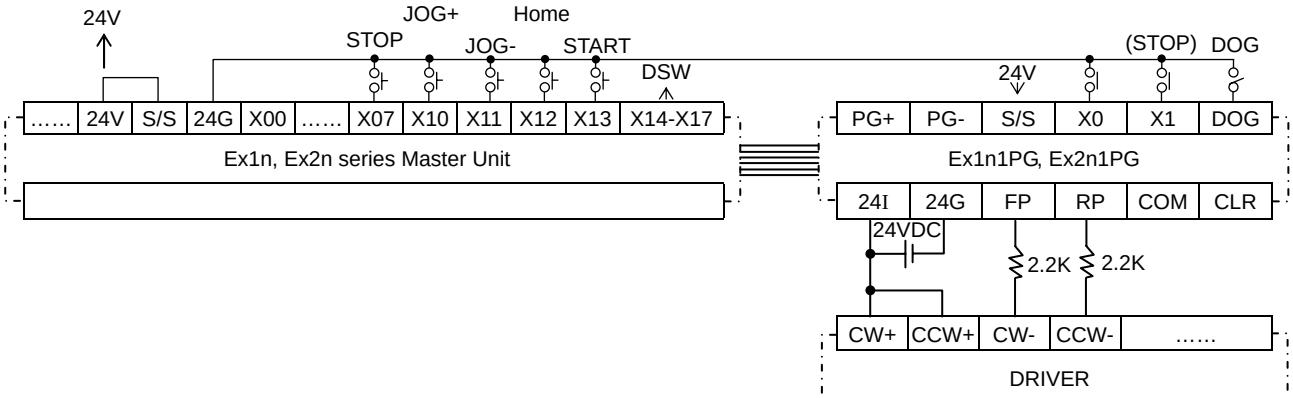
## ◎ Ex1n1PG 范例程序 – 手动(JOG)正逆转

♦接线图




♦程序

```
M8003
 ─┤↑├──────────────────────[FROM   K0    K30   D30   K1   ]
                            [CALL   P58                    ]
M8003
 ─┤ ├──────────────────────[FROM   K0    K26   D126  K2   ] 读取现在位置
                            [FROM   K0    K28   D128  K1   ] 读取 1PG 状态
M8003
 ─┤ ├──────────────────────[ TO    K0    K25   K4M600 K1  ] 运转命令
X010
 ─┤ ├──────────────────────( M604 ) 手动正转
X011
 ─┤ ├──────────────────────( M605 ) 手动逆转
X013
 ─┤↑├──────────────────────( M608 ) 一段位置驱动
X007
 ─┤ ├──────────────────────( M601 ) STOP 信号
M616
 ─┤↓├──────[DTO   K0   K19   K1000   K1   ] 改变速度
M617
 ─┤↓├──────[DTO   K0   K19   K5000   K1   ] 改变速度
M618
 ─┤↓├──────[DTO   K0   K19   K100    K1   ] 改变速度
M619
 ─┤↓├──────[DTO   K0   K19   K8000   K1   ] 改变速度
                                          [ FEND ]
M8000
P58
 ─┤ ├──────[DTOP  K0   K4    K10000  K1   ] 最高速度设定
            [TOP   K0   K6    K100    K1   ] 激活速度
            [DTOP  K0   K7    K8000   K1   ] JOG 速度
            [DTOP  K0   K9    K8000   K1   ] 原点复归速度
            [TOP   K0   K11   K100    K1   ] Creep Speed
            [TOP   K0   K15   K2000   K1   ] 加速斜率
            [TOP   K0   K16   K2000   K1   ] 减速斜率
M8000
 ─┤ ├──────[DTOP  K0   K17   K16000  K1   ] 目标(1)
            [DTOP  K0   K19   K10000  K1   ] 速度(1)
                                          [ SRET ]
                                          [ END  ]
```