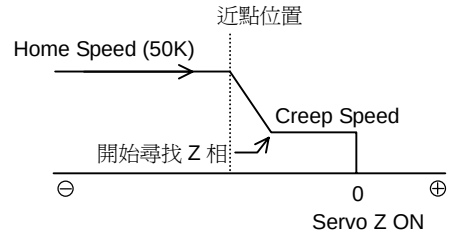
◎ 原點復歸順向模式 – 正轉 (由負座標往正座標)找尋原點

♦圖示：

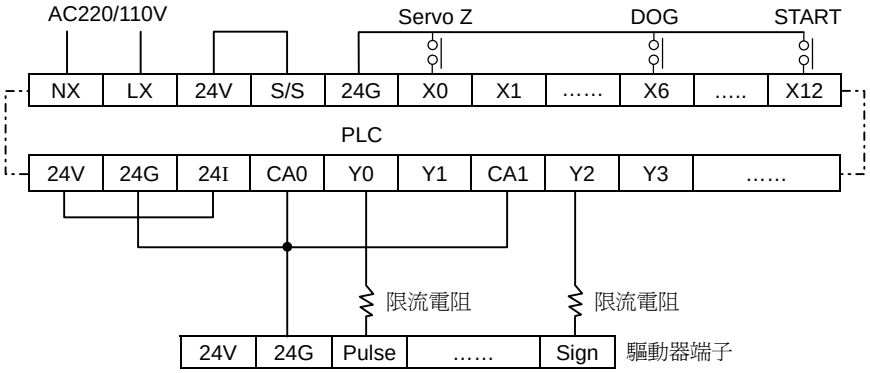
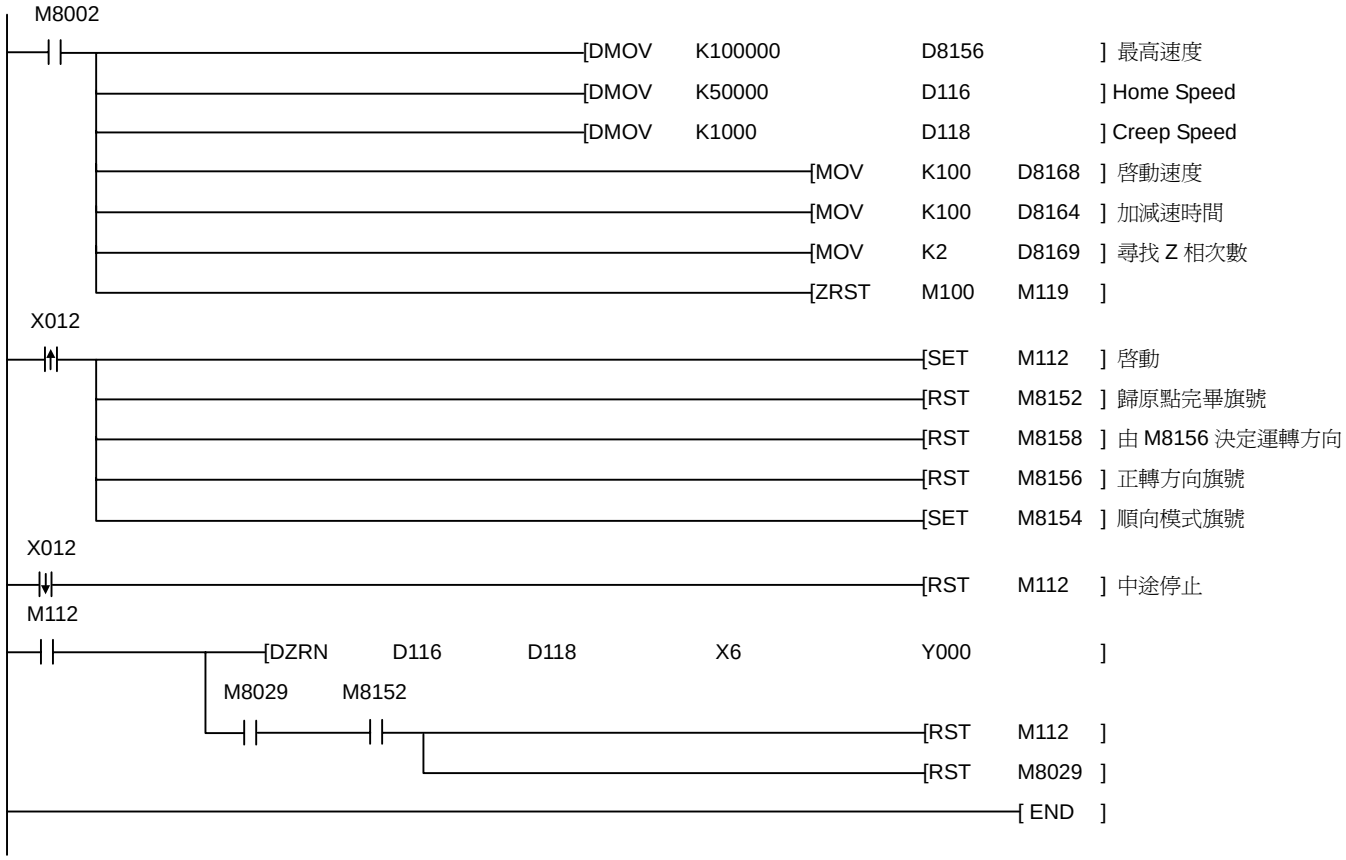


♦動作說明

X12 ON，以 50K 速度(Home Speed)找尋近點(正轉)。

X6(DOG) ON，減速至 1K 速度(Creep Speed)找尋零點。

♦接線圖



♦程式