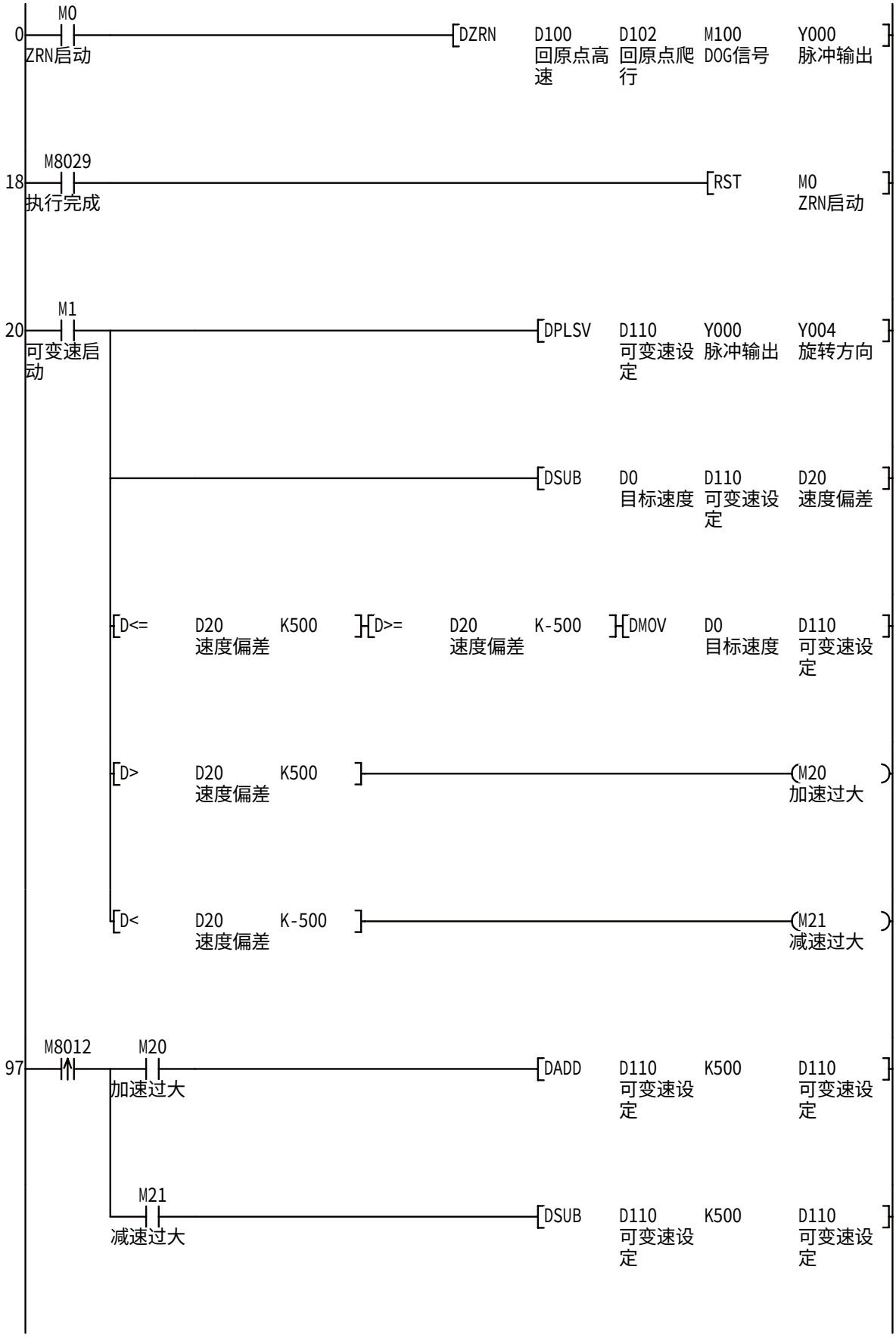
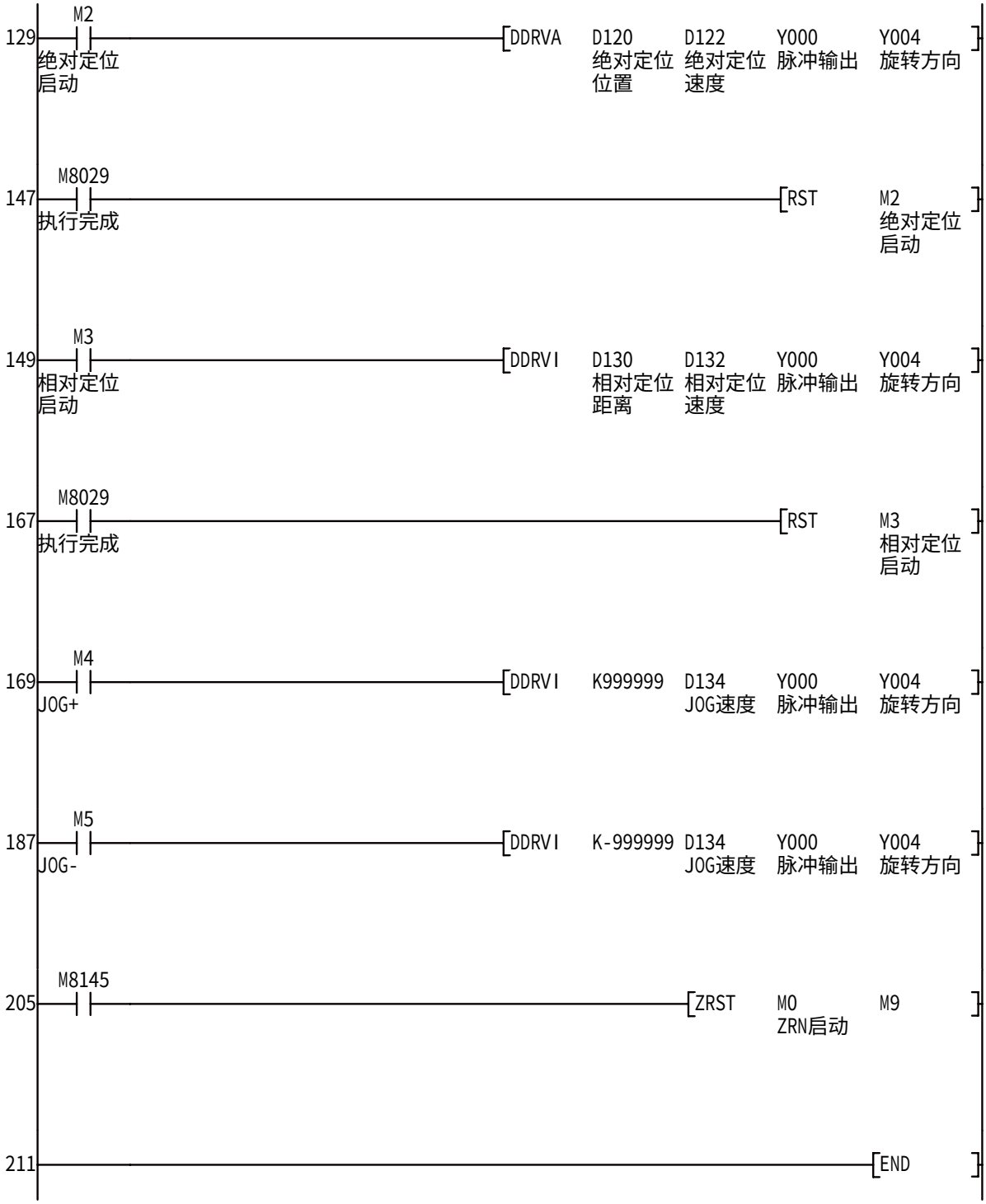

0
M0
ZRN启动
DZRN
D100
回原点高速
D102
回原点爬行
M100
DOG信号
Y000
脉冲输出
18
M8029
执行完成
RST
M0
ZRN启动
20
M1
可变速启动
DPLSV
D110
可变速设定
Y000
脉冲输出
Y004
旋转方向
DSUB
D0
目标速度
D110
可变速设定
D20
速度偏差
D<=
D20
速度偏差
K500
D>=
D20
速度偏差
K-500
DMOV
D0
目标速度
D110
可变速设定
D>
D20
速度偏差
K500
M20
加速过大
D<
D20
速度偏差
K-500
M21
减速过大
97
M8012
M20
加速过大
DADD
D110
可变速设定
K500
D110
可变速设定
M21
减速过大
DSUB
D110
可变速设定
K500
D110
可变速设定


129
M2
绝对定位
启动
DDRVA
D120
绝对定位
位置
D122
绝对定位
速度
Y000
脉冲输出
Y004
旋转方向
147
M8029
执行完成
RST
M2
绝对定位
启动
149
M3
相对定位
启动
DDRVI
D130
相对定位
距离
D132
相对定位
速度
Y000
脉冲输出
Y004
旋转方向
167
M8029
执行完成
RST
M3
相对定位
启动
169
M4
JOG+
DDRVI
K999999
D134
JOG速度
Y000
脉冲输出
Y004
旋转方向
187
M5
JOG-
DDRVI
K-999999
D134
JOG速度
Y000
脉冲输出
Y004
旋转方向
205
M8145
ZRST
M0
ZRN启动
M9
211
END