

回原点可以实现Mode 0 (**式回原点) 和Mode 3 (主动回原点) 功能。

根据不同运动命令, 设置运行速度, 加/减速度, 距离等参数

每种运动命令的正/反方向设置、停止等操作。

轴的状态位, 包括了是否有回原点完成位。

错误确认按钮, 相当于MC_Reset指令的功能。

轴的当前值, 包括轴的实时位置和速度值。

?Mode 0? **????????????????????????????????

??????????????

??????????????

???“????????”???

????????????????????????????

????????????

xiangbaijiao