

6098h 支持的原点回归模式

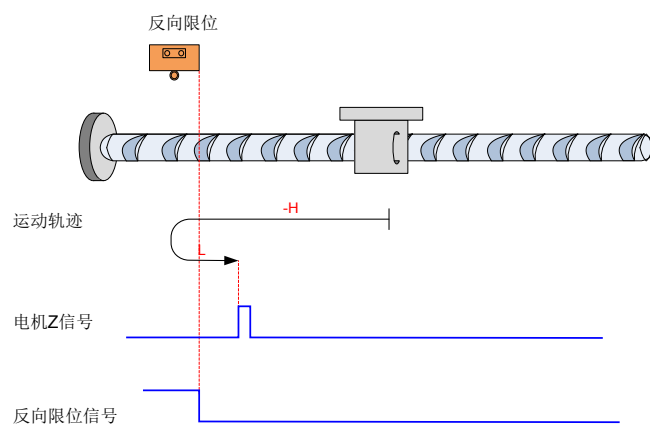
A. 1 回零模式介绍：

1) 6098h=1

机械原点：电机 Z 信号

减速点：反向超程开关

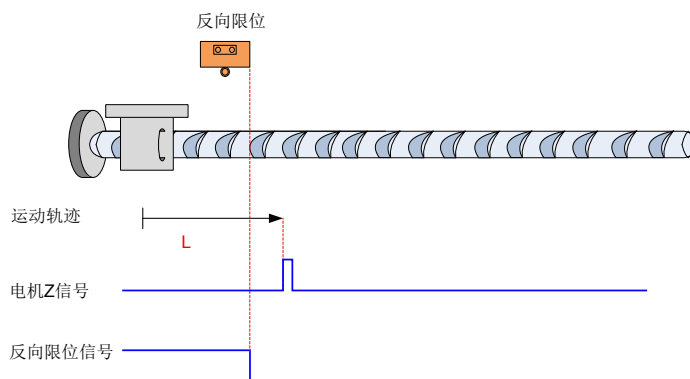
◆ 回零启动时减速点信号无效



注：图中“H”代表高速 6099-1h，“L”代表低速 6099-2h

开始回零时 N-OT=0，以反向高速开始回零，遇到 N-OT 上升沿后，减速，反向，正向低速运行，遇到 N-OT 下降沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



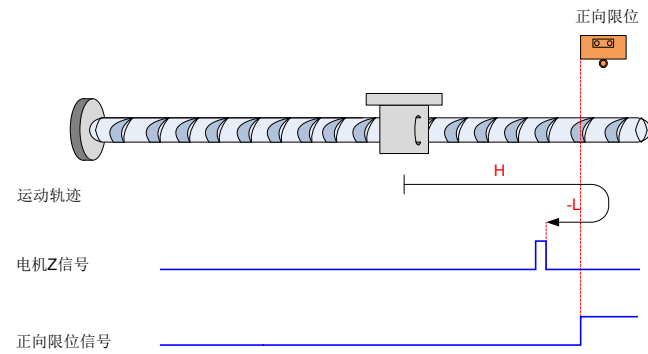
回零启动时 N-OT=1，直接正向低速开始回零，遇到 N-OT 下降沿后的第一个 Z 停机。

2) 6098h=2

原点: Z 信号

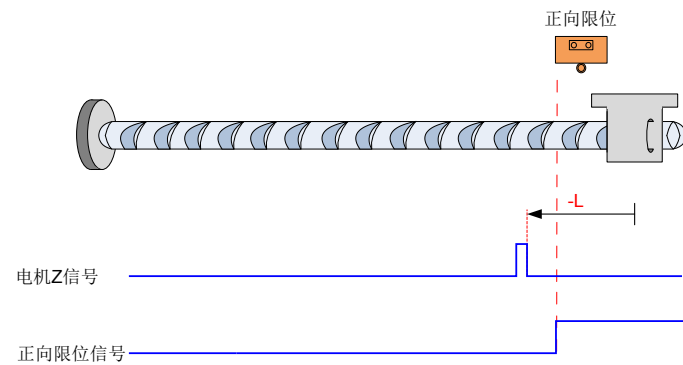
减速点: 正向超程开关

◆ 回零启动时减速点信号无效



开始回零时 $P-OT=0$ ，以正向高速开始回零，遇到 $P-OT$ 上升沿后，减速，反向，反向低速运行，遇到 $P-OT$ 下降沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



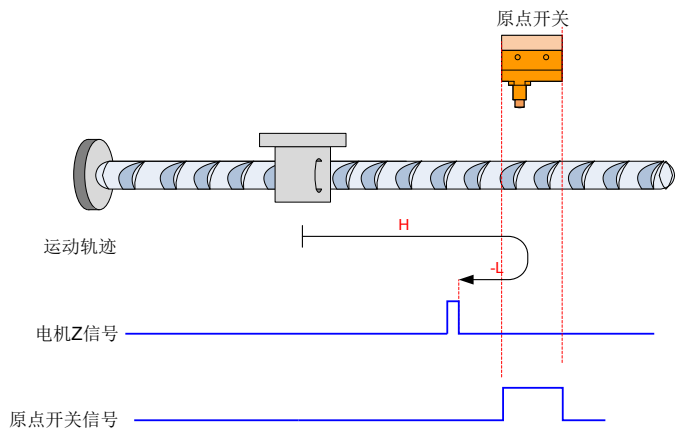
回零启动时 $P-OT=1$ ，直接反向低速开始回零，遇到 $P-OT$ 下降沿后的第一个 Z 停机；

3) 6098h=3

原点: Z 信号

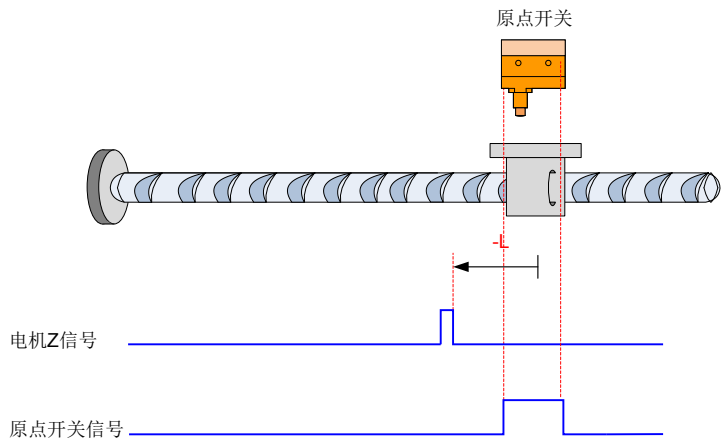
减速点: 原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效



开始回零时 HW=0，以正向高速开始回零，遇到 HW 上升沿后，减速，反向，反向低速运行，遇到 HW 下降沿后，继续运行，之后遇到第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



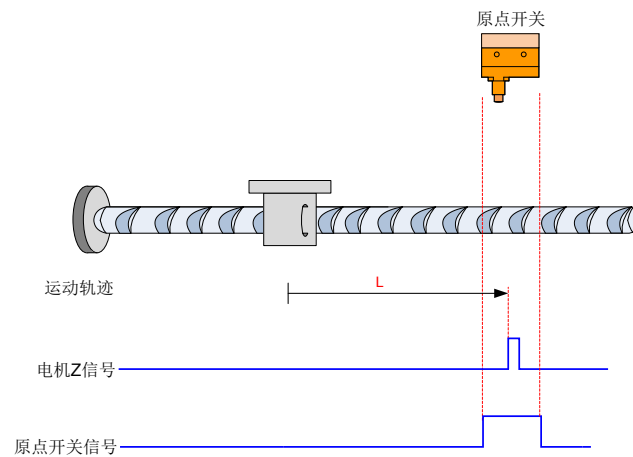
回零启动时 HW=1，直接反向低速开始回零，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

4) 6098 = 4

原点: Z 信号

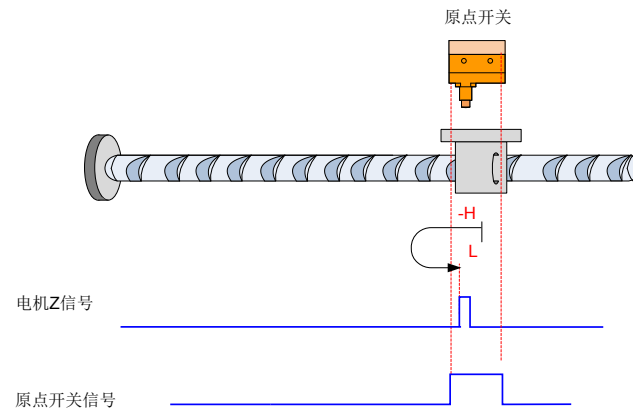
减速点: 原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效



开始回零时 HW=0，直接正向低速开始回零，遇到 HW 上升沿后第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



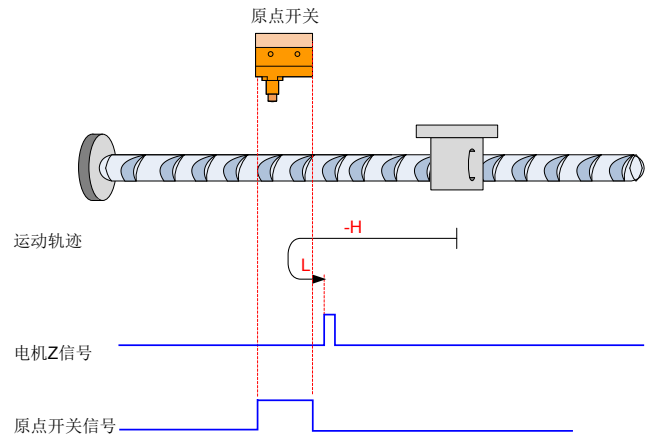
回零启动时 HW=1，以反向高速开始回零，遇到 HW 下降沿后，减速，反向，正向低速运行，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

5) 6098h=5

原点: Z 信号

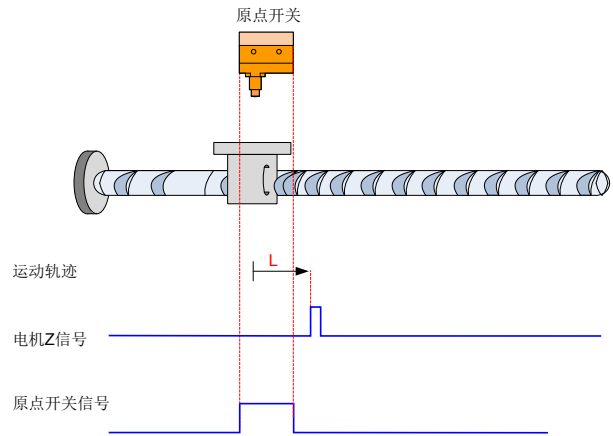
减速点: 原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效



开始回零时 HW=0，以反向高速开始回零，遇到 HW 上升沿后，减速，反向，正向低速运行，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



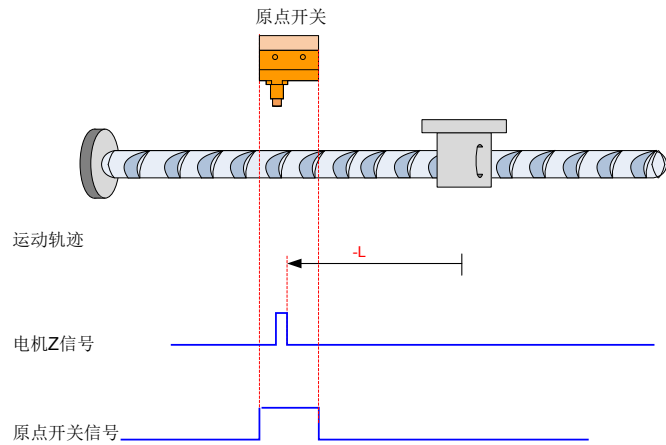
回零启动时 HW=1，则直接正向低速开始回零，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

6) 6098 =6

原点：Z 信号

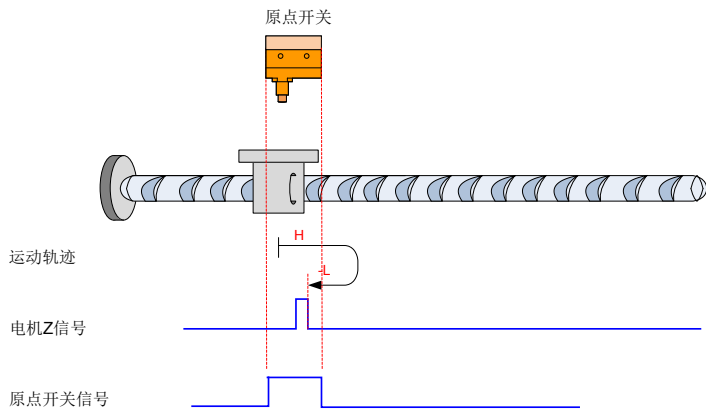
减速点：原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效



开始回零时 HW=0，直接反向低速开始回零，遇到 HW 上升沿后第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



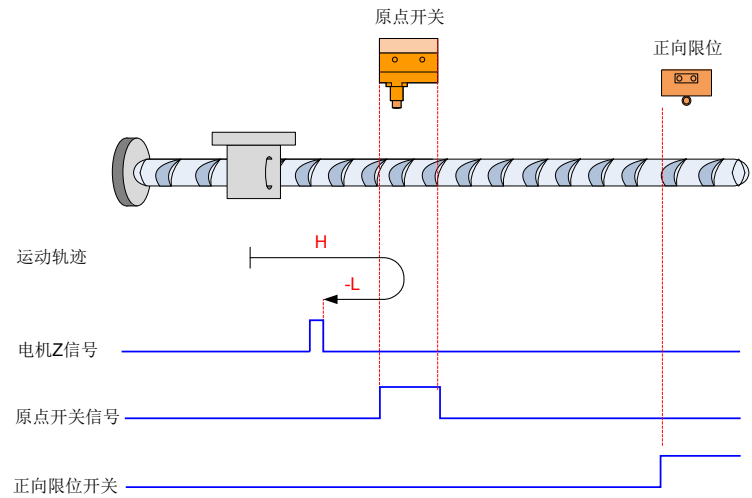
回零启动时 HW=1，以正向高速开始回零，遇到 HW 下降沿后，减速，反向，反向低速运行，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

7) 6098 = 7

原点：Z 信号

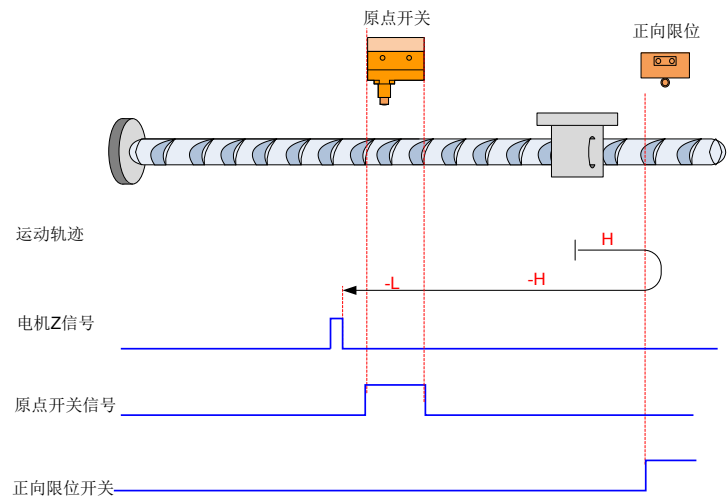
减速点：原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效，未遇到正向限位开关



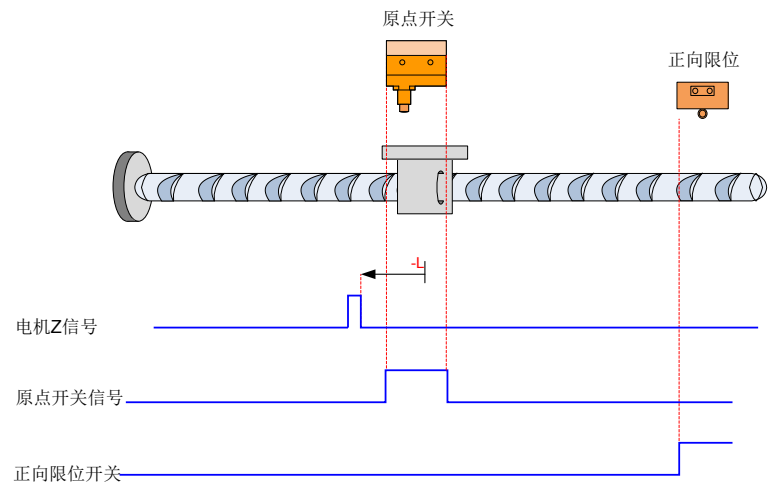
开始回零时 HW=0，以正向高速开始回零，若未遇到限位开关，遇到 HW 上升沿后，减速，反向，反向低速运行，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号无效，遇到正向限位开关



开始回零时 HW=0，以正向高速开始回零，若遇到限位开关，自动反向，反向高速运行，遇到 HW 上升沿后，减速，继续反向低速运行，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



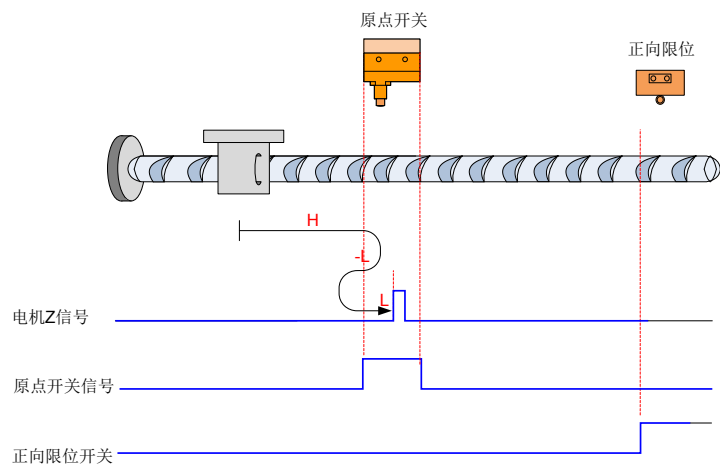
回零启动时 $HW=1$ ，则直接反向低速开始回零，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

8) 6098 =8

原点：Z 信号

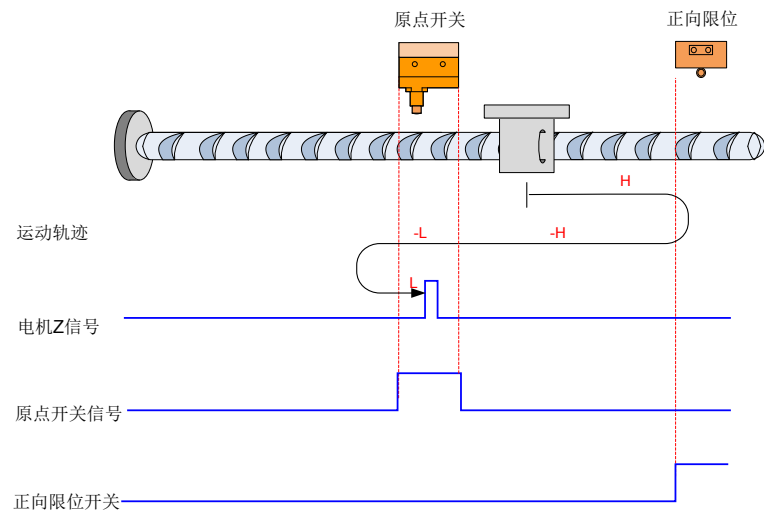
减速点：原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效，未遇到正向限位开关



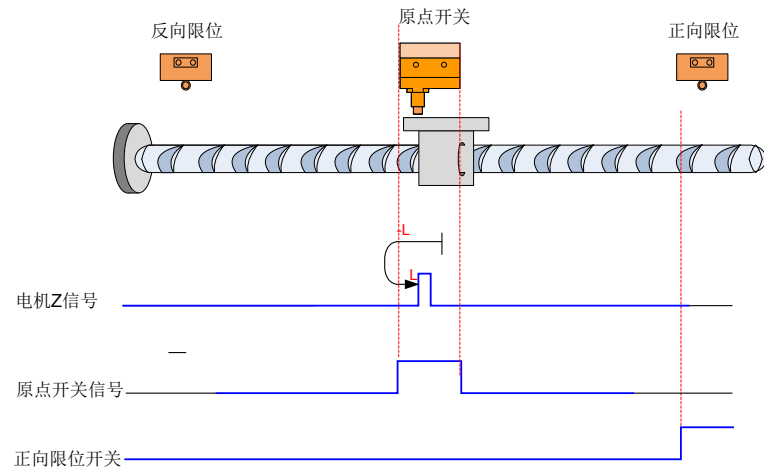
开始回零时 $HW=0$ ，以正向高速开始回零，若未遇到限位开关，遇到 HW 上升沿后，减速，反向，反向低速运行，遇到 HW 下降沿后，反向，正向低速运行，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号无效，遇到正向限位开关



开始回零时 $HW=0$ ，以正向高速开始回零，若遇到限位开关，自动反向，反向高速运行，遇到 HW 上升沿后，减速，反向低速运行，遇到 HW 下降沿后，反向，正向低速，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



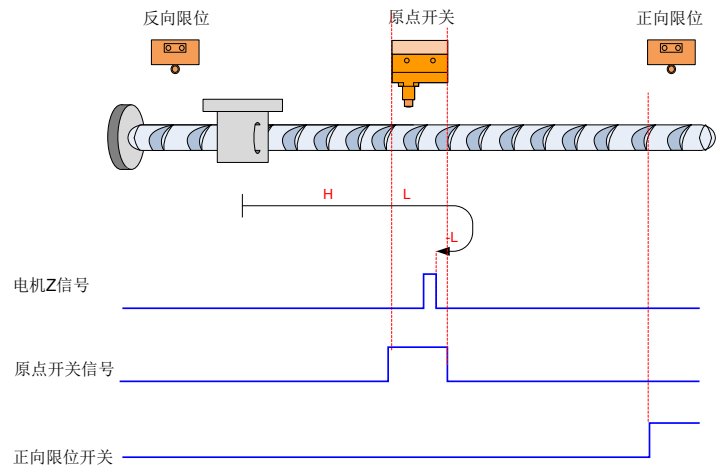
回零启动时 $HW=1$ ，则直接反向低速开始回零，遇到 HW 下降沿后，反向，正向低速，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

9) 6098 =9

原点：Z 信号

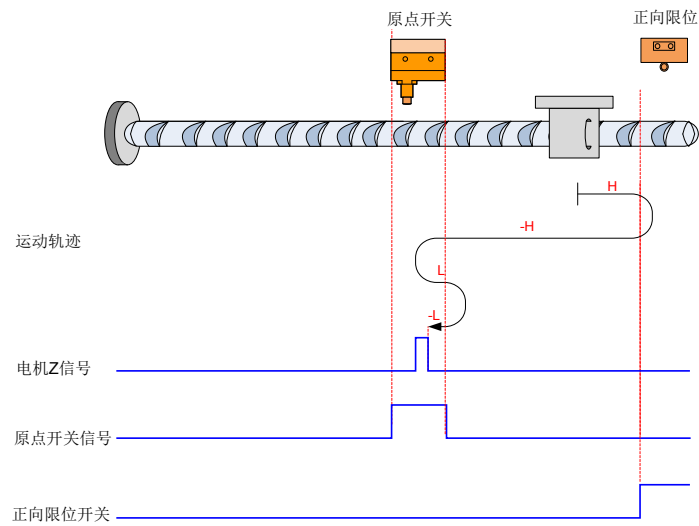
减速点：原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效，未遇到正向限位开关



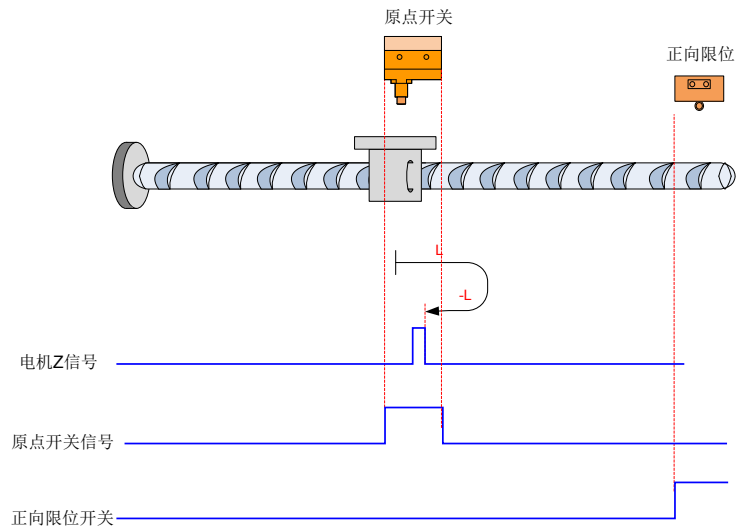
开始回零时 HW=0，以正向高速开始回零，若未遇到限位开关，遇到 HW 上升沿后，减速，正向低速运行，遇到 HW 下降沿后，反向，反向低速运行，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号无效，遇到正向限位开关



开始回零时 HW=0，以正向高速开始回零，若遇到限位开关，自动反向，反向高速运行，遇到 HW 上升沿后，减速反向即恢复正向运行，正向低速遇到 HW 下降沿后，反向，反向低速运行中遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



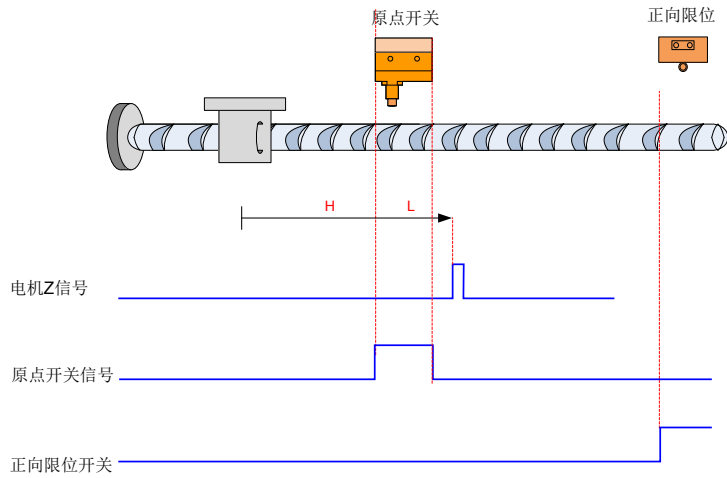
回零启动时 $HW=1$ ，则直接正向低速开始回零，遇到 HW 下降沿后，反向，反向低速运行中，遇到 HW 上升沿后的第一个 Z 停机。

10) 6098 =10

原点：Z 信号

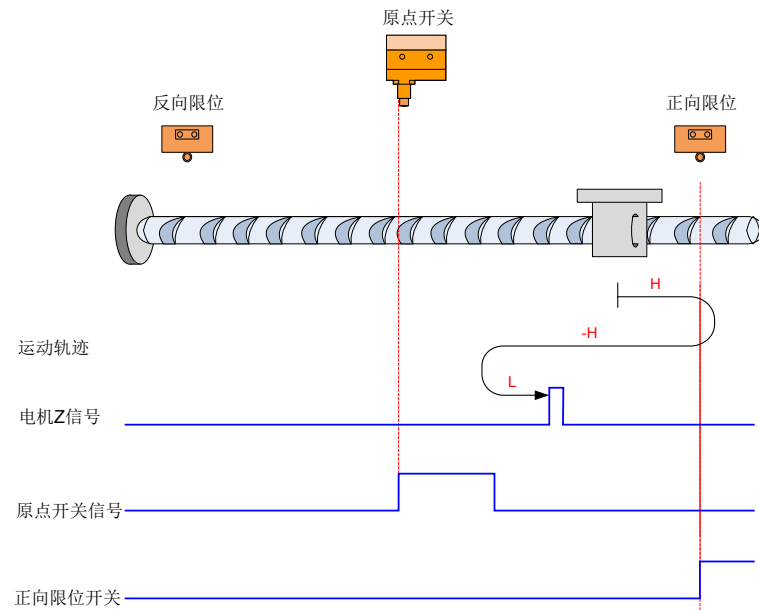
减速点：原点开关 (HW)

◆ 回零启动时减速点信号无效，未遇到正向限位开关



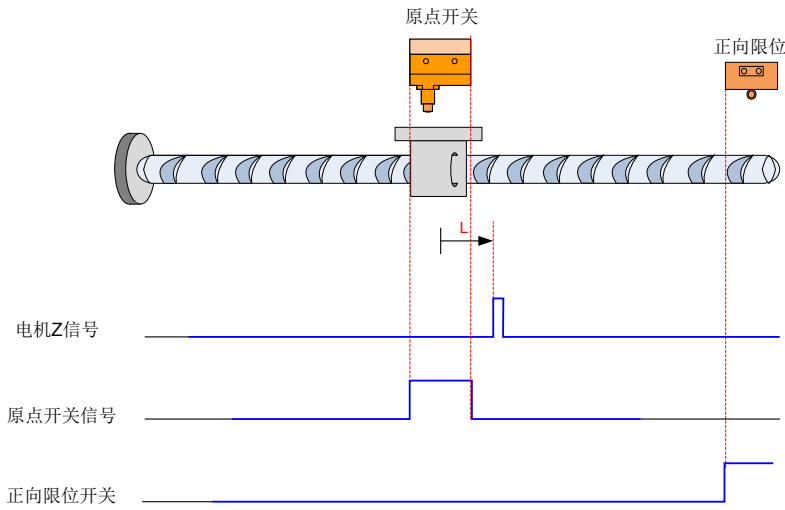
开始回零时 $HW=0$ ，以正向高速开始回零，若未遇到限位开关，遇到 HW 上升沿后，减速，正向低速运行，遇到 HW 下降沿后，继续正向低速运行，之后遇到的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号无效，遇到正向限位开关



开始回零时 $HW=0$ ，以正向高速开始回零，若遇到限位开关，自动反向，反向高速运行，遇到 HW 上升沿后，减速反向即恢复正向运行，正向低速遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

◆ 回零启动时减速点信号有效



回零启动时 $HW=1$ ，则直接正向低速开始回零，遇到 HW 下降沿后的第一个 Z 停机；

11) 6098h=11&12&13&14

与 6098 = 7~10 运动曲线相似，仅初始运行方向相反。

12) 6098h=17~30

与 6098=1~14 运动曲线相同，仅最后一步找 Z 信号的步骤省去。遇到以下原点信号立即停机。

回零方式 6098	原点信号
17	N-OT 下降沿
18	P-OT 下降沿
19	HW 下降沿
20	HW 上升沿
21	HW 下降沿
22	HW 上升沿
23	HW 下降沿
24	HW 上升沿
25	HW 上升沿
26	HW 下降沿
27	HW 下降沿
28	HW 上升沿
29	HW 上升沿
30	HW 下降沿

13) 6098h=31~32

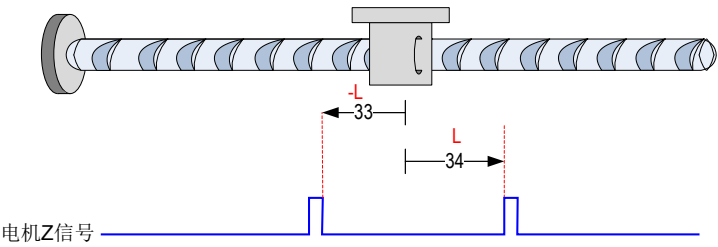
标准 402 协议中未定义此模式，可用于扩展。

14) 6098h=33 和 34

原点：Z 信号

减速点：无

- ◆ 回零方式 33：反向低速运行，遇到的第一个 Z 信号停机
- ◆ 回零方式 34：正向低速运行，遇到的第一个 Z 信号停机



15) 6098h=35

回零方式 35，以当前位置为机械原点，触发原点回零后 (6040 控制字：0x0F→0x1F)，用户当前位置 6064 = 607C