1.1m长轨道控制

1. 主要功能：上位机轨道控制软件通过TCP Modbus协议给单片机发送轨道的运行速度，回零速度，绝对定位位置，硬触发间隔，硬触发位置，绝对运动启停，硬触发启停，查询实时位置等参数以及指令。单片机也将数据回传给上位机。单片机获取到控制指令后进而对电机进行控制。轨道运行时，通过限位传感器判断是否到达极限位置、原点，到达极限位置则停止运动，以保障轨道安全运行。到达原点则进行位置等数据校准，以保证轨道正常准确运行。
2. 主要运行流程为：在上位机的控制软件里将轨道运行参数设置好后发送给单片机，单片机控制轨道运行。
3. 注意事项：本轨道为单片机直接发送脉冲的方式对电机进行控制，测距方式为对单片机对电机的输出的脉冲数进行计数，进而计算出距离与速度。轨道最小运行间隔为1mm。因电机的扭矩有限，故最大运行速度为100mmm/s。