**常用函数和操作**

* setMaxSpeed -设置步进电机最大运行速度
* setAcceleration -设置步进电机加速度
* setSpeed -设置步进电机运行速度
* targetPosition -获取步进电机运行目标位置
* currentPosition -获取步进电机运行当前位置
* setCurrentPosition -复位步进电机初始位置
* move – 设置步进电机运动的相对目标位置
* moveTo -设置步进电机运动的绝对目标位置
* run -步进电机运行（先加速后减速模式）
* runSpeed -步进电机运行（匀速模式）
* runToNewPosition – 电机运行到用户指定位置值，目标位置为绝对位置。此函数将“block”程序运行。即电机没有到达目标位置前，Arduino将不会继续执行后续程序内容。这一点很像Arduino官方Stepper库中的step函数。