

Differenz = Sollposition - Istposition

Differenz = negativ ?

JA

Nein

Richtung für Motor:

Vorwärts

0

1

Richtung für Motor:

Rückwärts

1

0

Betragsbildung durch  
2 er Komplement

| Differenz | —————> Pulsweitenregister

RETURN