

# Table of Contents

실행하기 .....

실행 확인 .....

Servo On .....

Motor State .....

축 선택 .....

속도설정 .....

이송 .....

1

2

3

3

4

5

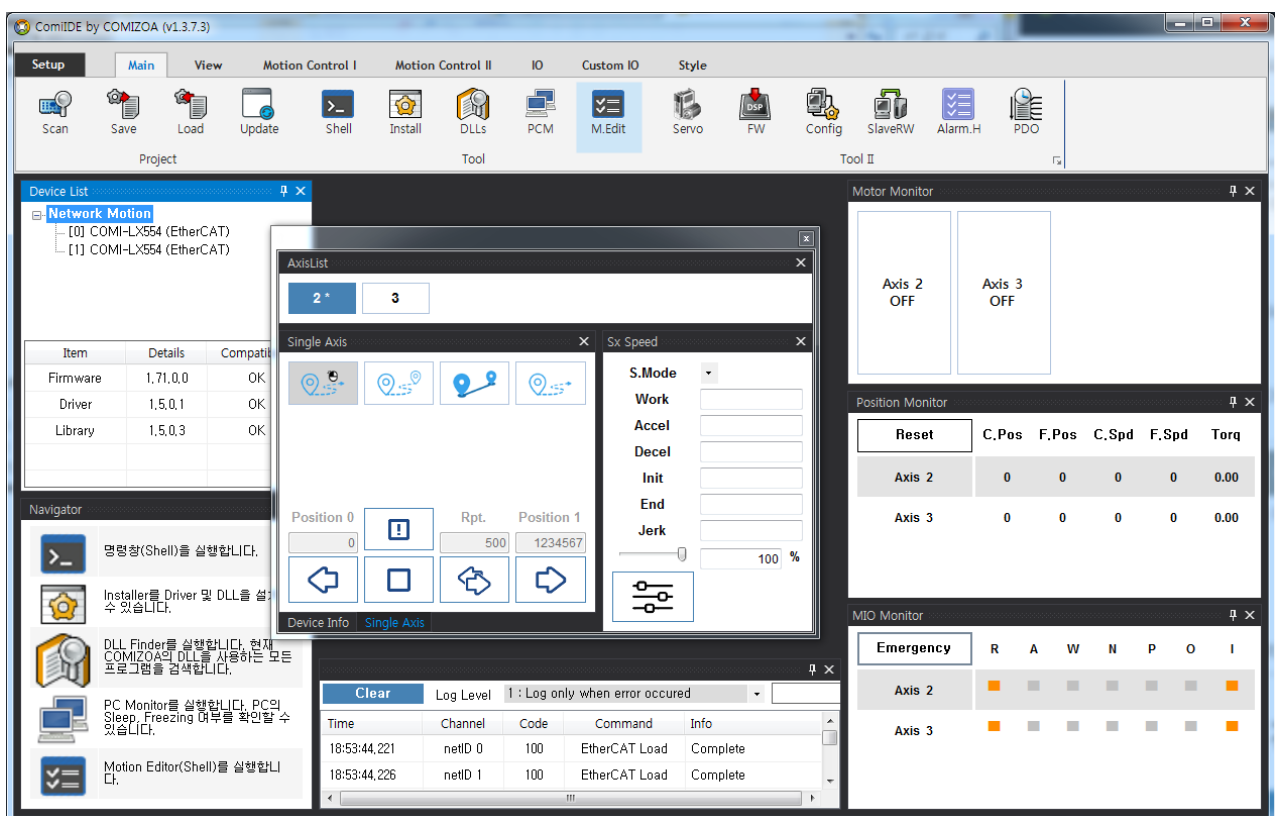
7

# Motion Test

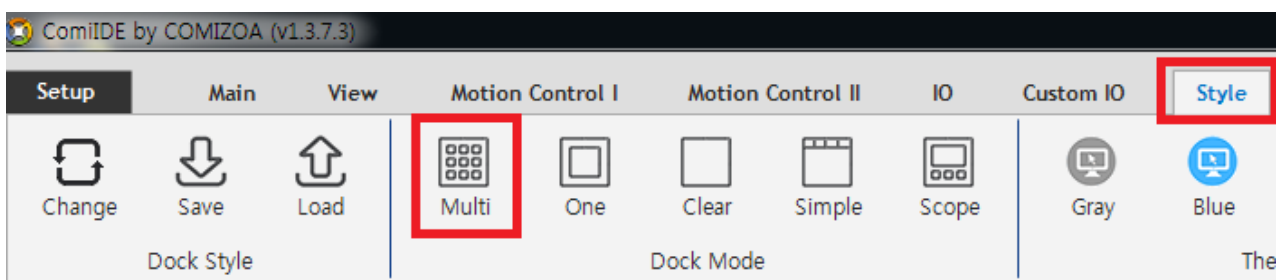
× ComiIDE를 이용하여 모션 제어를 하는 방법에 대한 안내 페이지입니다.

## 실행하기

- ComiIDE를 실행합니다.



- 실행된 화면이 보기와 다를 경우, Style - Multi를 클릭합니다.



## 실행 확인

Device List
⌵ ×

**Network Motion**

- [0] COMI-LX554 (EtherCAT)
- [1] COMI-LX554 (EtherCAT)

| Item     | Details  | Compatibility |
|----------|----------|---------------|
| Firmware | 1,71,0,0 | OK            |
| Driver   | 1,5,0,1  | OK            |
| Library  | 1,5,0,3  | OK            |
|          |          |               |
|          |          |               |

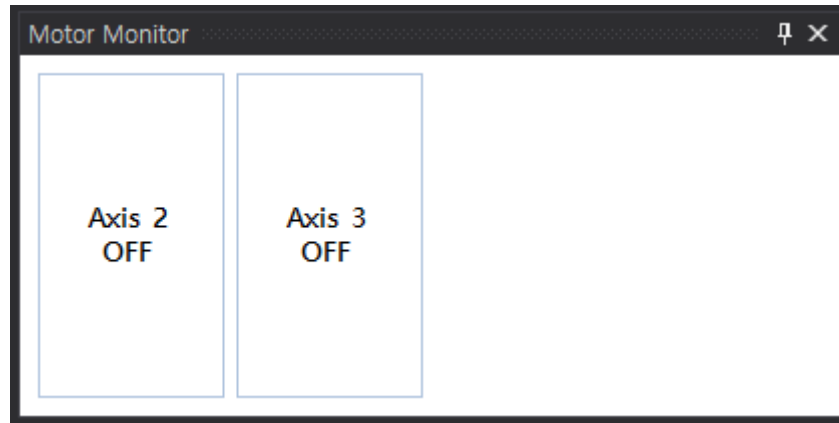
- DeviceList를 확인하여, 테스트를 위한 제품이 정상적으로 Load 되었는지 확인합니다.
- Device가 보이지 않는 경우, **디바이스 인식 실패**를 참조하시기 바랍니다.

| <b>Clear</b> |         | Log Level | 1 : Log only when error occurred |          | <b>Find</b> |
|--------------|---------|-----------|----------------------------------|----------|-------------|
| Time         | Channel | Code      | Command                          | Info     |             |
| 23:21:32,750 | netID 0 | 100       | EtherCAT Load                    | Complete |             |
| 23:21:32,773 | netID 1 | 100       | EtherCAT Load                    | Complete |             |
|              |         |           |                                  |          |             |
|              |         |           |                                  |          |             |
|              |         |           |                                  |          |             |
|              |         |           |                                  |          |             |
|              |         |           |                                  |          |             |
|              |         |           |                                  |          |             |
|              |         |           |                                  |          |             |

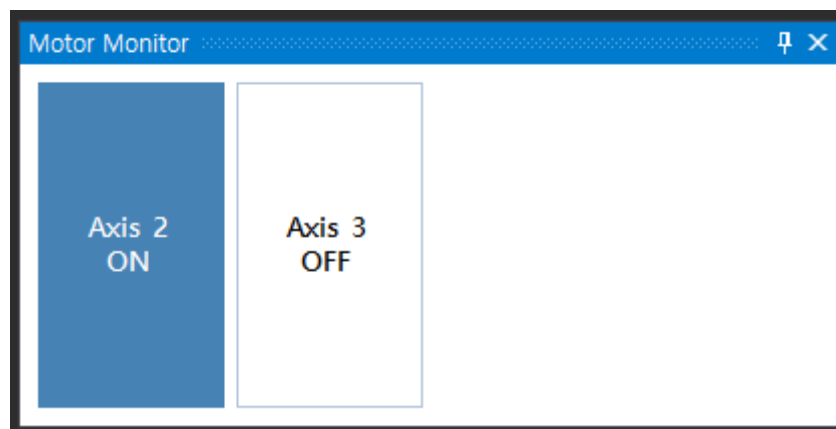
- LogView를 확인하여 Load 과정에서 에러가 발생하지 않았는지 확인합니다.
- LogView에 대한 내용은 **Log View**를 참조하시기 바랍니다.

## Servo On

- Motor Monitor의 상태가 다음과 같은지 확인합니다.



- 원하는 축을 클릭하여 Servo\_On 상태로 변경합니다.



- Motor Monitor는 Motor의 상태를 나타냅니다. 현재 상태는 ServoOn 이후 Stop 상태입니다.
- Motor Monitor에 대한 내용은 **Motor Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

## Motor State

- Motor가 이미 구동 중이거나, 알람이 발생한 경우 해당 상태값을 표시합니다.



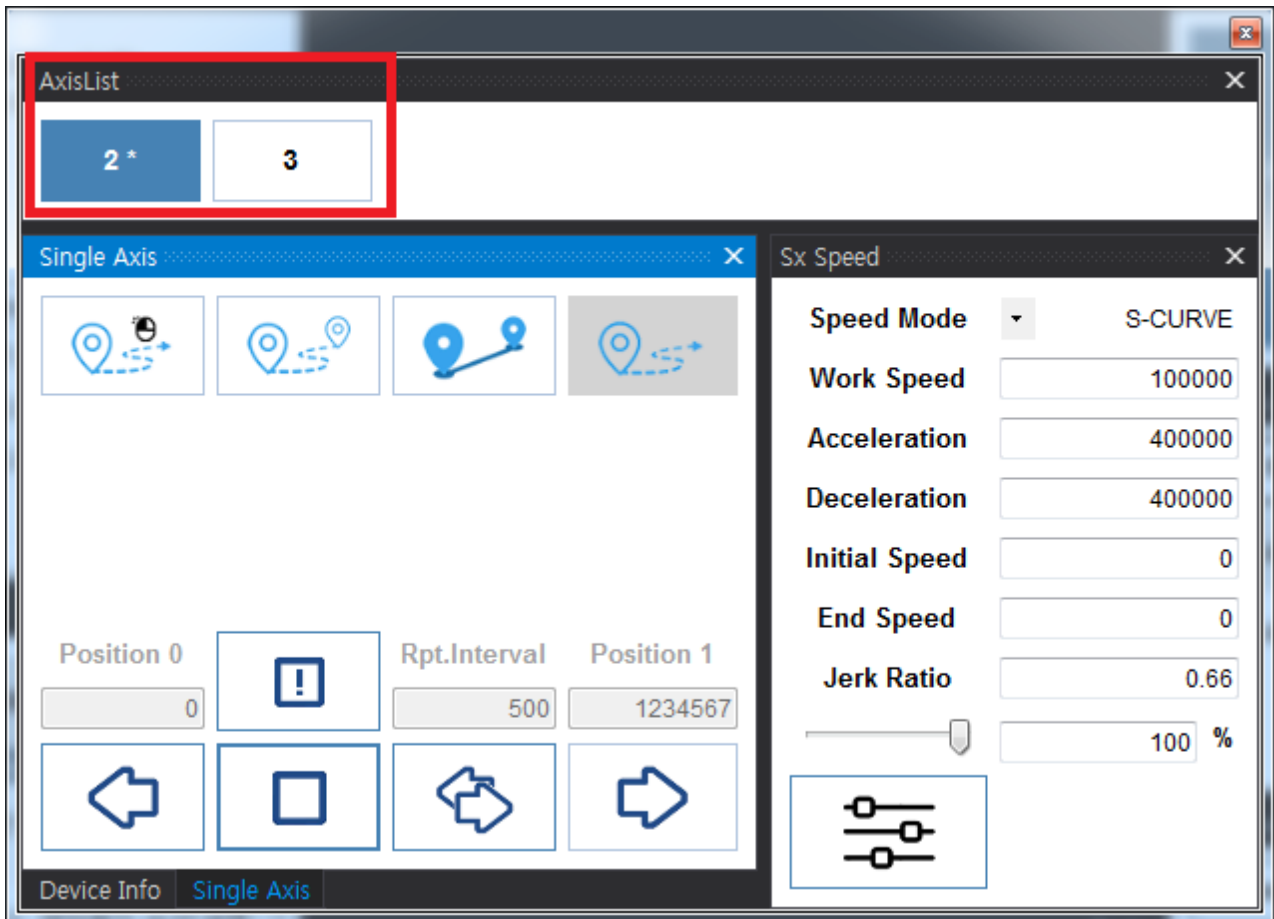
- Motor 상태가 Alarm으로 표시되는 경우, 알람 원인을 제거한 후 클릭하면 알람 클리어가 됩니다.
- 알람 클리어 후 다시 클릭하면, Servo-On 상태로 변경됩니다.
- MIO Monitor를 확인하여 Motor가 구동 가능한 상태인지 확인합니다.

| MIO Monitor |             |             |             |             |             |             |             |
|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| Emergency   | RDY         | ALM         | WARN        | NEL         | PEL         | ORG         | INP         |
| Axis 2      | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> |
| Axis 3      | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> | <div></div> |

- 일반적으로, Alarm이 발생하였거나, PEL (Limit+) / 또는 NEL(Limit-)에 신호가 들어와 있는 경우, 모터 구동이 되지 않을 수 있습니다.
- Ready 신호를 지원하는 서보라면, RDY에 신호가 들어와야 합니다.
- MIO Monitor에 대한 내용은 **MIO Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

## 축 선택

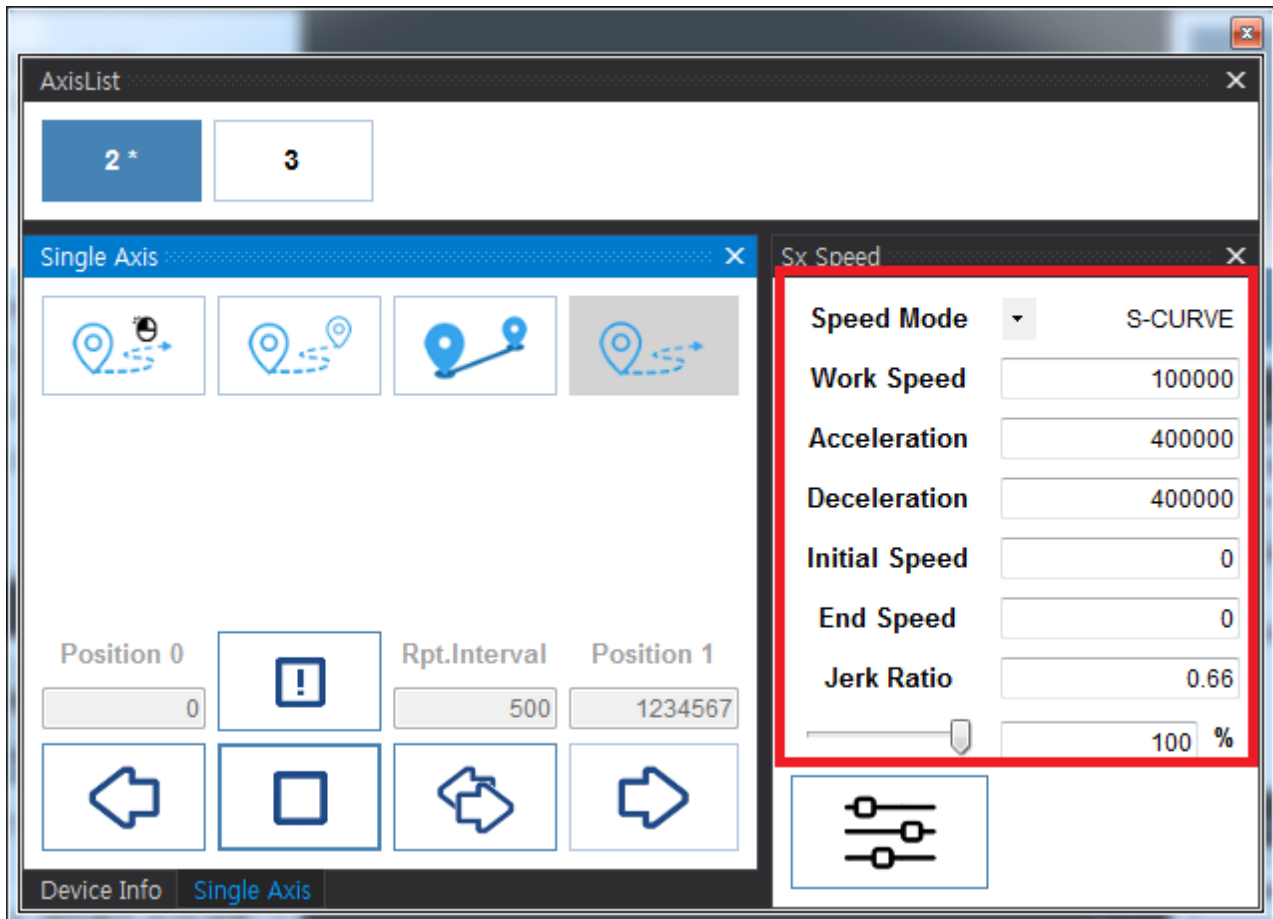
- AxisList에서 이송할 축을 선택합니다.



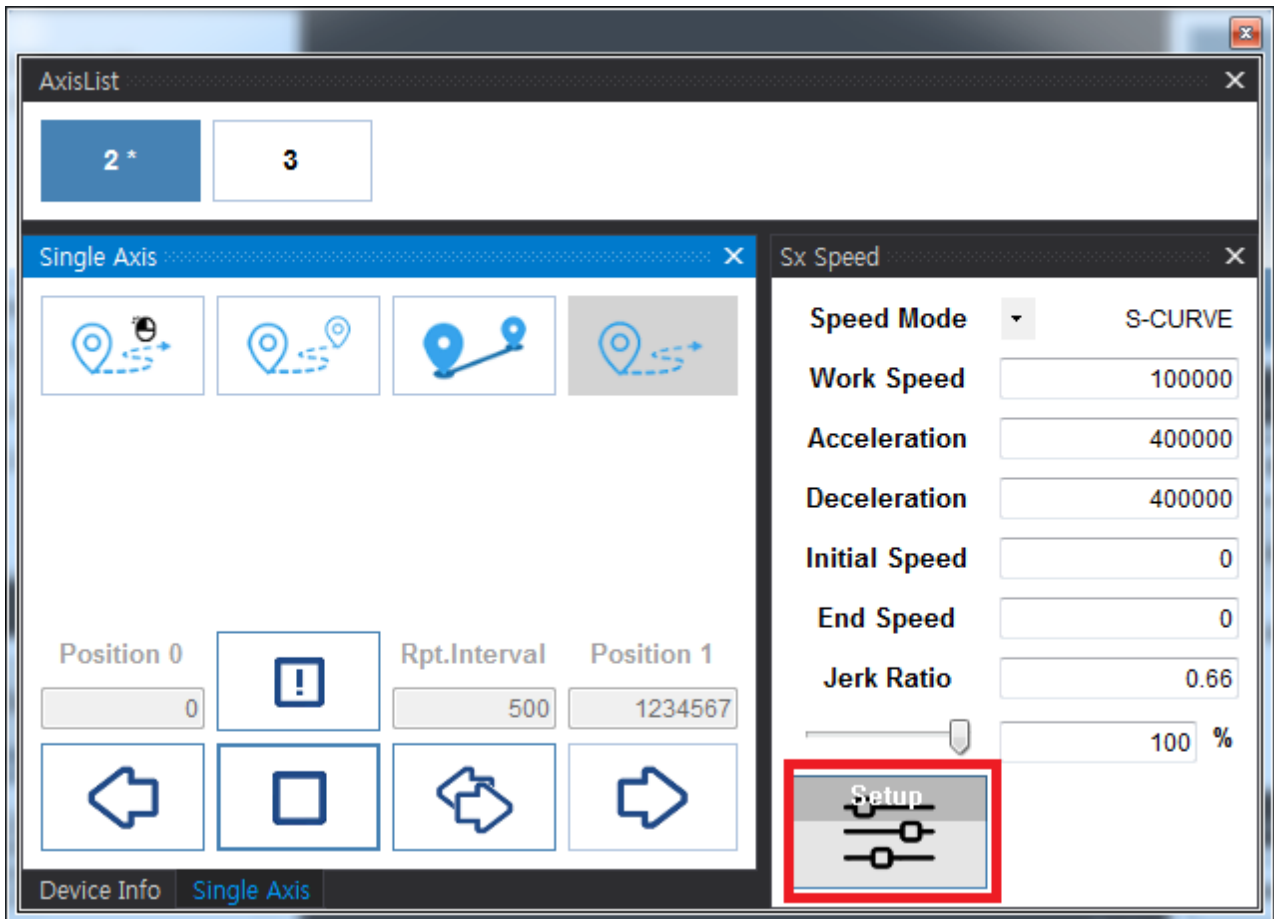
- AxisList에 대한 내용은 [AxisList](#)를 참조하시기 바랍니다.

## 속도설정

- 선택된 축의 속도를 설정합니다.



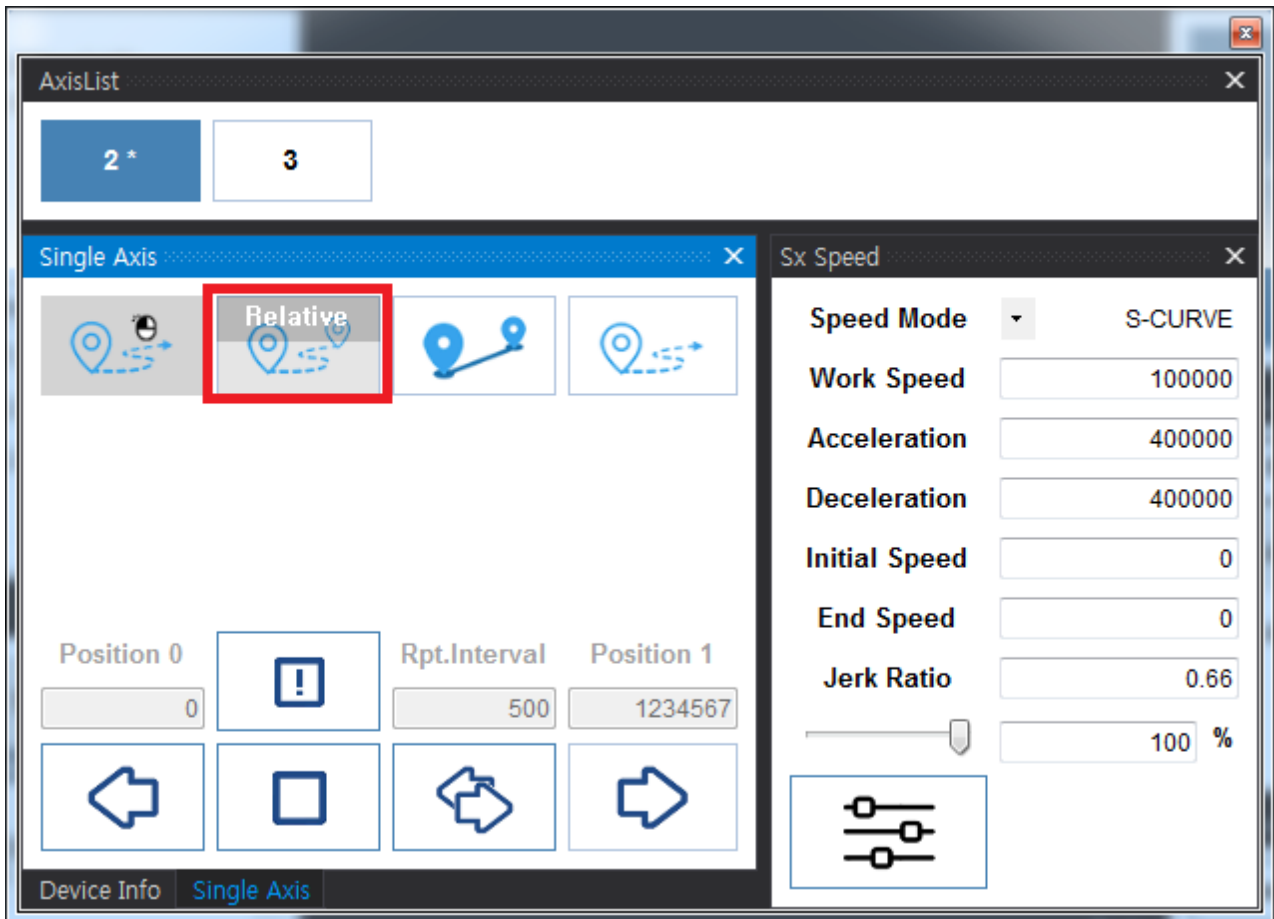
- 모터의 분해능에 따라 모터가 빠르게 움직일 수 있으므로, 안전을 위해 최대한 낮은 속도로 이송하는게 좋습니다.



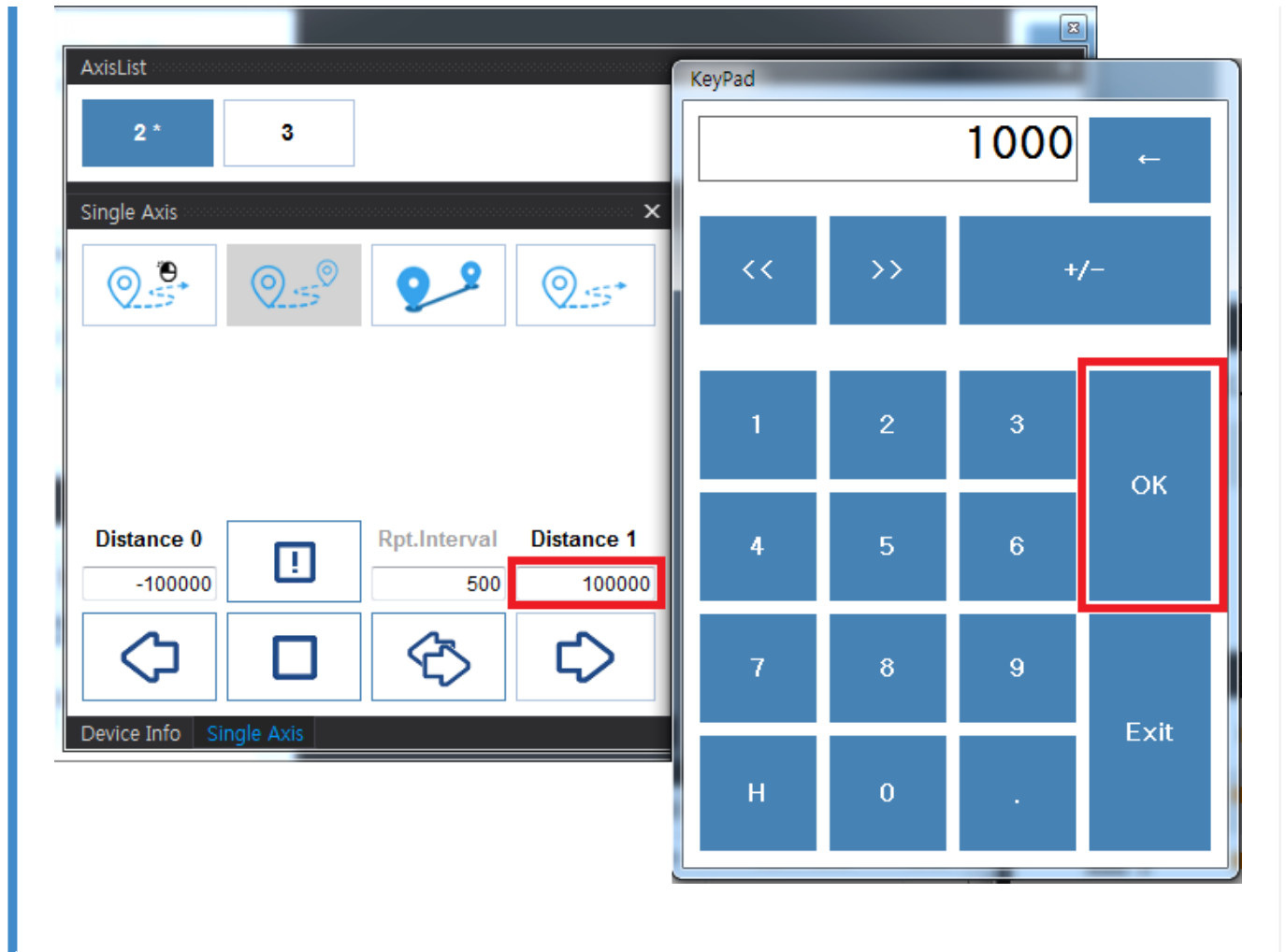
- Setup 버튼을 클릭해야 변경된 속도가 적용됩니다.
- 속도설정에 대한 내용은 [SetSpeed\\_Sx](#)를 참조하시기 바랍니다.
- KeyPad에 대한 내용은 [KeyPad](#)를 참조하시기 바랍니다.

## 이송

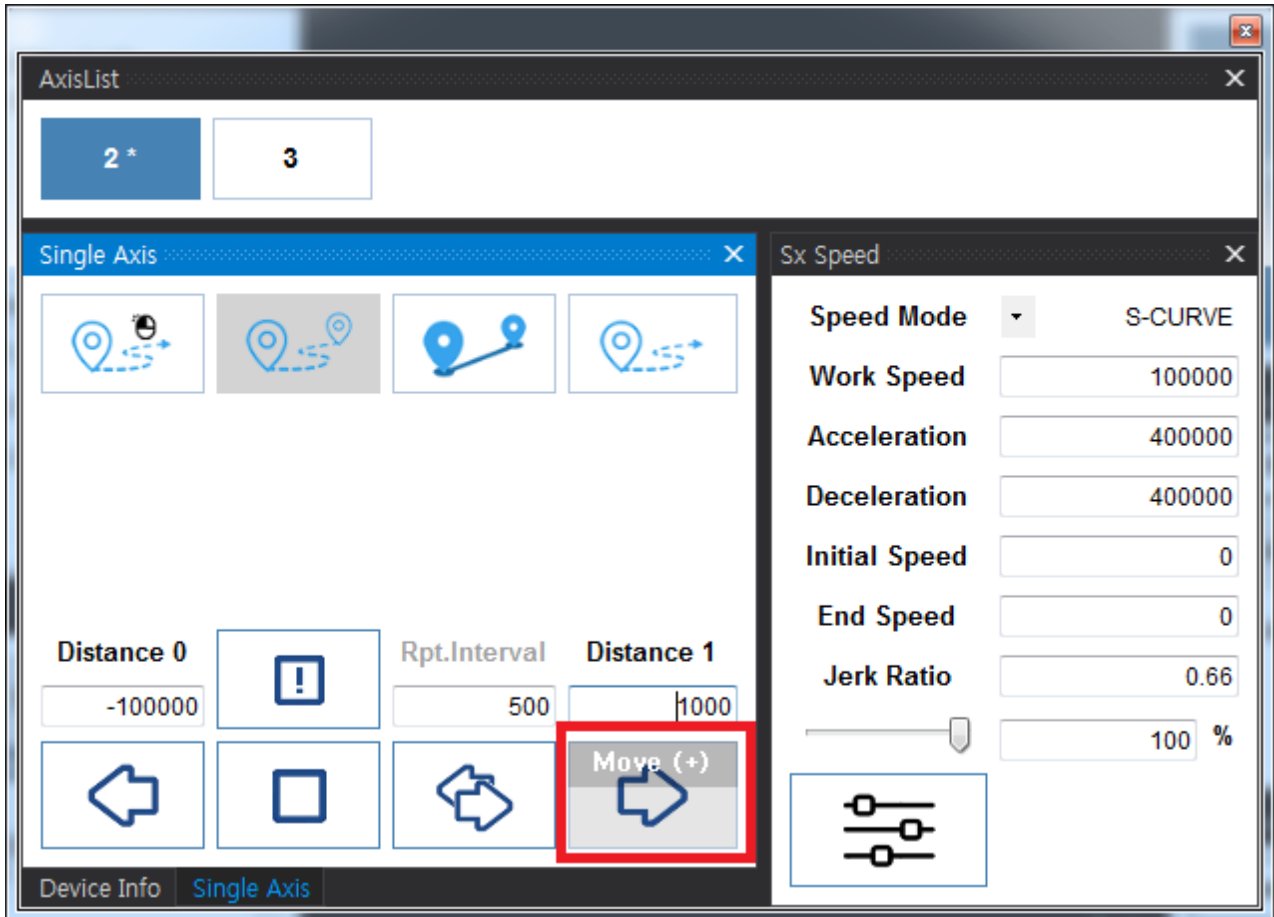
- 짧은 거리의 상대이송<sup>1)</sup>을 위해 RelativeMove-Mode로 변경합니다.



- Distance를 클릭하여 이송할 거리를 설정합니다.



- Move 버튼을 클릭하여 이송을 시작합니다.



- Position Monitor 에서 Command Position 과 Feedback Position을 비교하여 실제 이송이 이루어졌는지 확인합니다.
- Position Monitor에 대한 내용은 **Position Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

| Position Monitor |            |            |         |         |        |
|------------------|------------|------------|---------|---------|--------|
| Reset            | C.Position | F.Position | C.Speed | F.Speed | Torque |
| Axis 2           | 1 000      | 1 000      | 0       | 0       | 1.50   |
| Axis 3           | 0          | 0          | 0       | 0       | 0.00   |

- Motor 분해능에 따라, 이송이 이루어졌으나 육안으로 확인하기 힘든 경우가 있습니다.
  - 이송 명령만큼 Feedback Position이 변경되었다면, 이송은 정상적으로 수행된 결과 볼 수 있습니다.
  - 만약 육안으로 확인이 힘들다면, 이송 거리를 늘려서 다시 테스트 하시기 바랍니다.
- 이송이 제대로 이루어지지 않았다면, 플랫폼에 따라 Trouble Shooting을 참조하시기 바랍니다.

- **EtherCAT TroubleShooting**
- **PCI\_Pulse TroubleShooting**를 참조하시기 바랍니다.
- **NEMO TroubleShooting**를 참조하시기 바랍니다.

1)

정해진 거리만큼 이송

From:

<http://comizoa.co.kr/info/> - -

Permanent link:

[http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:25\\_begin:10\\_test\\_motion&rev=1544501150](http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:25_begin:10_test_motion&rev=1544501150)

Last update: **2024/07/08 18:23**