

**Device** ..... 1  
    Motion ..... 1  
    Speed Setup ..... 1

# Device

× Master

Setup

Basic

Platform

Form

HotKey

Device

EtherCAT


EtherCAT IP


**Motion**

- 모션 구동 중 Servo-OFF 명령 시 모션 정지 후 명령 실행
- Emergenct Stop 시 모션 정지 후 Servo-OFF 실행

**Speed Setup**

- 외부 프로그램에서 속도 변경 시 IDE에 반영
- 작업속도 변경 시 ratio 를 적용하여 가속도 변경  
ratio :
- 가속도 변경 시 동일 값으로 감속도 변경
- 이송 중 속도변경 시 오버라이드

  
OK

  
Cancel

**Motion**

- 'Servo-OFF'
  - 'Break Type Motor'가 , Servo-OFF 가
- 'Emergency Stop'
  - Emergency Stop , Servo-OFF 가

**Speed Setup**

- '
  - IDE ,
    - IDE ,

- ratio 가
    - ratio : 10
      - WorkSpeed 가 1200 , 가 12000
      - 가
  - 가
  - **Speed Apply**
      - 
      -

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

Permanent link:  
[http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:30\\_control:10\\_setup:50\\_device](http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:30_control:10_setup:50_device)

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