

Table of Contents

- ComilDE** 1
 - Intro 1
 - 지원 기능 1
 - # Basic 1
 - # Advanced 2
 - # Setup & Monitor 3
 - # Trace 4
 - # Tool 4
 - # IO 5
 - Configurator : 이더넷 환경 설정 6
 - ServoTunes : 서보 파라메타 편집기 7
 - Gantry 7
 - Shell 8
 - History 8

ComilDE

Intro

ComilDE의 소개페이지 입니다.

- [ComilDE is](#)
- [History](#)
- [지원 기능](#)
- [지원 제품 목록](#)

지원 기능

ComilDE에서 지원하는 기능에 대한 안내 페이지입니다.

Basic



Home Return

원점 복귀



SingleAxis

단축 이송



MultiAxis

다축 이송



IxLine

직선 보간 이송



IxArc

원호 보간 이송



IxSpline

자유곡선 보간 이송



IxHelical

원호 보간 이송 + 직선 보간 이송



PT Motion

위치-시간 테이블을 이용한 보간 이송

**IxMprLin2x**

연속된 직선 보간 이송 시 모서리에 자동으로 원호 삽입

**IxVia**

경유점 지정, 경유점 통과시 자동으로 원호 삽입

**Master-Slave**

마스터축에 동기화된 슬레이브축 제어

Advanced**ListMotion**

작업 예약 후 일괄 수행

**CMP**

지정된 위치에서 트리거 자동 출력

**CMP AB**

두 축의 위치 관계를 이용한 트리거 자동 출력

**Velocity / Torque**

속도, 토크 제어

**Auto Torque**

위치제어 완료 후 지정된 조건이 충족될 때까지 자동으로 토크 출력

**Multi Torque**

대상축의 위치에 따른 제어축의 토크 자동 변환

**Gantry**

보상 테이블을 이용한 1차원 위치 자동 보상

**2D Position Correction**

보상 테이블을 이용한 2차원 위치 자동 보상

**Collision Avoidance**

축을 공유하는 여러 기구물에 대한 충돌 방지

**LATCH**

신호 입력 시의 위치값 저장, 확인

**External Switch**

외부 스위치에 의한 모션 제어

**Manual Pulsar**

MPG등을 이용한 PA/PB 입력 신호에 동기되는 모션 제어

**Dispensor**

AD Library 를 이용한 Dispensor 특화 기능

**Motion Path**

위치 데이터 생성, 편집을 위한 GUI 툴

**Sync Axis**

타축 동기 구동

**Slow Down**

범용 디지털 신호 입력에 의한 속도 변경

**Ext Stop**

범용 디지털 신호 입력에 의한 정지

**TouchProbe**

센서 입력 순간의 모터 위치 저장(래치)

Setup & Monitor**Motion Setup**

모션 제어 환경 설정

**HomingSpeed**

홈복귀 속도 설정

**SxSpeed**

단축 이송 속도 설정

**IxSpeed**

보간이송 속도 설정

**Version Compare**소프트웨어¹⁾ 버전 호환 확인**Motor Monitor**

드라이버의 상태, 모션 상태 확인

**Position Monitor**

위치, 속도, 카운터, 토크 확인

**MIO Monitor**

NOT,POT,ALM 등 MotionIO 확인

**AIMonitor**

EtherCAT의 AIState, CRC 확인

**NetState**

EtherCAT 통신상태 확인

**EscState**

ESC 상태 모니터링

Trace**DLL Trace**

API 호출 상황 trace

**State Trace**

위치, 속도, 토크, MotorState 등 trace

**3D Emulator**

위치를 3차원 좌표에서 trace

**Graph**

속도, 토크, 편차 등을 그래프로 trace

**Interrupt Trace**

인터럽트 발생 여부 trace

**Register Trace**

레지스터의 값 trace

**Motor Performance Trace**

모터의 편차, 부하에 관한 상세내용 trace

Tool**Shell**

Shell을 이용한 Api 호출, 단위테스트, logging 지원

**Install (Installer)**

Driver, Library 자동 설치

**DLLs (Dll finder)**

Load 된 DLL을 찾아 관련 정보 제공

**PC (PC Monitor)**

PC 자원 사용량, 부하량, Threshold 측정

**M.Edit : Motion Editor**

Shell과 Task를 이용한 Motion 편집기

**Servo : ServoTunes**

네트워크 타입 서보 파라미터 편집기

**FW (Firmware Downloader)**

Firmware Download, Updaloading, Compare

**Config**

EtherCAT 환경 설정용 Configurator

**SlaveRW**

EtherCAT Slave 제품의 SDO, Register, EEPROM 를 Read, Writer, Update

**Alarm History**

EtherCAT Driver의 Alarm 발생 내역을 확인

**PDO (PDO Editor)**

EtherCAT Driver의 Config 된 PDO Data 실시간 Read / Write

IO**Digital Input**

범용 디지털 입력 신호 확인

**Digital Output**

범용 디지털 출력 신호 제어, 확인

**Analog Input**

범용 아날로그 입력 신호 확인

**Analog Output**

범용 아날로그 출력 신호 확인

**Counter**

펄스 신호 입력 확인, 출력

**Serial**

시리얼 입력 확인, 출력

**Custom DI**

연결된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

**Custom DO**

연결된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

Configurator : 이더넷 환경 설정

Configurator 및 Configuration 에 대한 안내 페이지입니다.

Config

- [Configurator](#)
- [Configuration](#)

Description

- [Project 관리](#)
 - Slave List 비교
- [Setup : Configuration Option 설정](#)
- [TopologyView](#)
 - Topology, AIStatus, AIStatus Error 확인,
 - Port 상태, **InPort - OutPort** 오삽입, DC Delay 확인
- [Net Info](#)
 - Cycle Time, Process Time, Logic Memory 확인
 - DI, DO, AI, AO Channel Map
- [Slave Info](#)
 - Address, SyncMode, DeviceType 변경
- [Process Data](#)
- [Slot Info](#)
- [Addressing](#)
 - IO Module에 대한 Channel Mapping 방식 설정
 - Auto Addressing
- [Distibuted Clock Delay 측정](#)
- [Reverse Connected Slave](#)
- [Module Change](#)

Trouble Shooting

- **Scan Error**
- **Master Device 초기화 실패**
- 주소 확인 실패
- **Master-DC 확인 실패**
- **OP 전환 실패**

ServoTunes : 서보 파라메타 편집기

Info

- [ServoTunes?](#)
- [지원제품](#)

Guide

- [기능소개](#)
- [사용 예시 : 모터 구동 방향 변경](#)
- [파일로 저장 & 불러오기](#)
- [드라이버로 기록\(전송\)](#)
- [10진수 or 16진수 표시](#)
- [MotionIO 할당 & 로직 변경](#)

Gantry

Info

- [Gantry?](#)
- [커미조아의 갠트리 보상 특징](#)
- [갠트리 보상 시 성능 차이](#)

Guide

- [갠트리 적용하기](#)

- 토크를 이용한 보상 맵 작성
- Gantry 적용 확인

Trouble Shooting

Shell

Info

- [Shell?](#)

Guide

- 기본 명령어
- Normal Mode : API 호출
- Log Mode : API 반복 호출 및 로깅
- RunTime Mode : API 수행 시간 측정
- Timer Resolution

Trouble Shooting

History

¹⁾
Firmware, Driver(WDM), Library(DLL)

From:

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

Permanent link:

<http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:start&rev=1607608235>

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