

Table of Contents

AddInfo	1
Cause	1
Solution	1
Intro	1
지원 기능	1
# Basic	1
# Advanced	2
# Setup & Monitor	3
# Trace	4
# Tool	5
# IO	5
Configurator : 이더넷 환경 설정	6
ServoTunes : 서보 파라메타 편집기	7
Gantry	8
Shell	8
History	9

Gantry 적용하기

× Gantry 보상 테이블 적용에 대한 안내페이지입니다.

AddInfo

Cause

Solution

Category

ComiIDE

Intro

ComiIDE의 소개페이지 입니다.

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

지원 기능

ComiIDE에서 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, Updaloa, 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**

연결 된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

**Custom DO**

연결 된 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:tool:gantry:gantry_apply&rev=1559017177

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