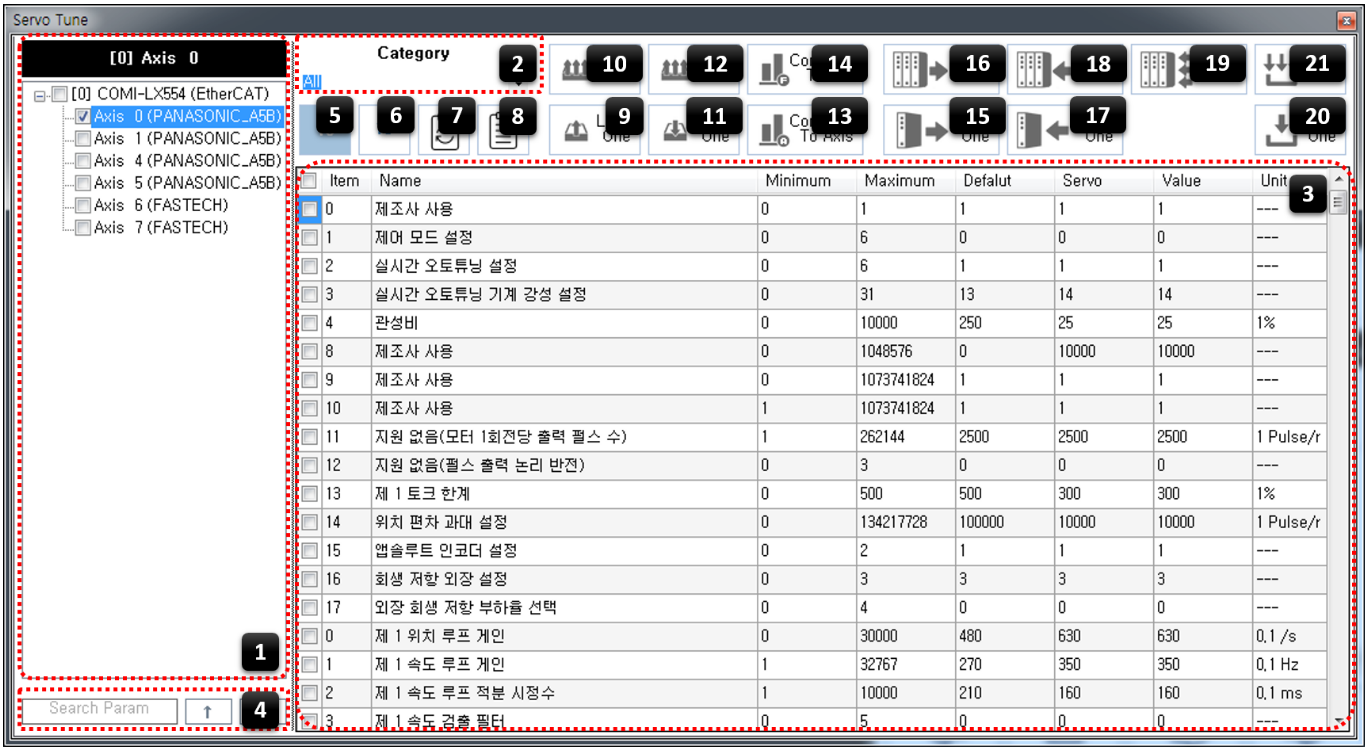
목차

Check 1

기능 및 사용방법

× ServoTunes의 기능 및 기본적인 사용방법에 대한 안내 페이지입니다.



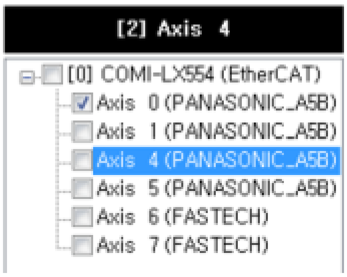
- ☐ [0] COMI-LX554 (EtherCAT)
  - ☑ Axis 0 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 1 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 4 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 5 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 6 (FASTECH)
  - ☐ Axis 7 (FASTECH)

☐	Item	Name	Minimum	Maximum	Defalut	Servo	Value	Unit
☐	0	제조사 사용	0	1	1	1	1	---
☐	1	제어 모드 설정	0	6	0	0	0	---
☐	2	실시간 오토튜닝 설정	0	6	1	1	1	---
☐	3	실시간 오토튜닝 기계 강성 설정	0	31	13	14	14	---
☐	4	관성비	0	10000	250	25	25	1%
☐	8	제조사 사용	0	1048576	0	10000	10000	---
☐	9	제조사 사용	0	1073741824	1	1	1	---
☐	10	제조사 사용	1	1073741824	1	1	1	---
☐	11	지원 없음(모터 1회전당 출력 펄스 수)	1	262144	2500	2500	2500	1 Pulse/r
☐	12	지원 없음(펄스 출력 논리 반전)	0	3	0	0	0	---
☐	13	제 1 토크 한계	0	500	500	300	300	1%
☐	14	위치 편차 과대 설정	0	134217728	100000	10000	10000	1 Pulse/r
☐	15	앱솔루트 인코더 설정	0	2	1	1	1	---
☐	16	회생 저항 외장 설정	0	3	3	3	3	---
☐	17	외장 회생 저항 부하율 선택	0	4	0	0	0	---
☐	0	제 1 위치 루프 게인	0	30000	480	630	630	0,1 /s
☐	1	제 1 속도 루프 게인	1	32767	270	350	350	0,1 Hz
☐	2	제 1 속도 루프 적분 시정수	1	10000	210	160	160	0,1 ms
☐	3	제 1 속도 검출 필터	0	5	0	0	0	---

1 AxisList

- 현재 선택된 축과 편집할 수 있는 축의 목록을 표시합니다.
- LoadOne / SaveOne / ReadOne 등 One으로 끝나는 명령은 현재 선택된 축이 대상입니다.
- LoadAll / SaveAll / ReadAll 등 All로 끝나는 명령은 축 목록에서 체크된 축이 대상입니다.

Check



[2] Axis 4

- ☐ [0] COMI-LX554 (EtherCAT)
  - ☑ Axis 0 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 1 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 4 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 5 (PANASONIC_A5B)
  - ☐ Axis 6 (FASTECH)
  - ☐ Axis 7 (FASTECH)

- 다음의 경우 ReadOne 실행시 “Axis 4” 에 대한 파라메타를 읽어옵니다. (선택된 축)
- ReadAll 실행 시 “Axis 0” 에 대한 파라메타를 읽어옵니다. (체크된 축)

2 Category

- 선택된 축이 파라메타 그룹을 지원하는 경우 Category로 표시합니다.

- Category 변경 시 표시되는 파라메타 목록이 변경됩니다.

3 Parameter List

- 파라메타 목록입니다.
  - Minimum : 설정 가능한 최소값입니다.
  - Maximum : 설정 가능한 최대값입니다.
  - Default : 드라이버 출하 시 설정되는 기본값입니다. [1)]
  - **Servo : 드라이버로부터 읽어드린 파라메타 값입니다.**
  - **Value : ServoTunes에 설정된 값입니다.**
    - 'Servo' 와 다른 상태에서 Write 할 경우 해당값이 서보에 기록됩니다.
    - Value에 해당하는 cell을 클릭하여 값을 편집할 수 있습니다.
  - 일부 제품의 경우 **MotionIO 기능할당 및 로직 변경**이 가능합니다.

4 Search Param

- 이름으로 파라메타를 찾을 수 있습니다.

5 **10진수 보기** 6 **16진수 보기**

- 파라메타의 값을 10진수 또는 16진수로 표시합니다.
- 파라메타의 Minimum, Maximum, Default, Servo, Value 값이 모두 변경됩니다.

7 Param Reset

- 선택된 축의 'Servo' / 'Value' 값을 모두 삭제합니다.
- **드라이버의 값은 삭제되지 않으며, Read 시 다시 읽오올 수 있습니다.**

8 View Details

- 파라메타의 Index, DataType, DataSize 등 숨겨진 정보를 확인할 수 있습니다.

9 **LoadOne** 10 **LoadAll**

- 파일로부터 파라메타 정보를 읽어옵니다.[2)]
- 축번호를 기준으로 읽어 온 파일의 정보가 드라이버의 실제 정보와 다를 경우 해당 축은 제외됩니다.
  - ex) 파일의 정보는 Omron / 실제 드라이버는 Panasonic 인 경우 읽어오지 않음

11 **SaveOne** 12 **SaveAll**

- 파라메타 정보를 파일로 저장합니다.
- Read를 진행하지 않은 축은 무시합니다.

13 CompareToAxis

- 다른 축과 파라메타를 비교하여 다른 값을 표시합니다.

14 CompareToFile

- SaveOne 을 통해 저장된 파라메타와 비교하여 다른 값을 표시합니다.

15 ReadOne 16 ReadAll

- 드라이버로부터 파라메타를 읽어옵니다.
- Load를 진행하지 않은 경우 'Value' 값에도 'Servo'와 같은 값이 기본으로 입력됩니다.

17 **WriteOne**

- 선택된 축의 변경된 Value 값을 드라이버에 기록합니다.

18 **Write 1:N**

- 선택된 축의 변경된 Value 값을 체크된 모든 드라이버에 기록합니다.

19 **Write N:N**

- 체크된 모든 축의 변경된 Value 값을 각각의 드라이버에 기록합니다.

20 **EepOne** 21 **EepAll**

- 저장가능한 모든 파라메타를 서보 드라이버의 EEPROM에 저장합니다.

× **Warning!**
ServoTunes는 다축의 파라메타 편집을 돕기 위해 만들어졌습니다. 각 드라이버의 파라메타 편집에 관한 주의점은 각 드라이버 제조사의 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.

comizoa, 커미조아, ide, ethercat, 기능, servotunes, 서보튠즈, 사용방법

---

[1] 서보의 펌웨어 버전에 따라 해당값이 맞지 않을 수 있음

[2] ServoTunes 에서 저장한 파일만 가능

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

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:servotunes:10_feature_introduction

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