

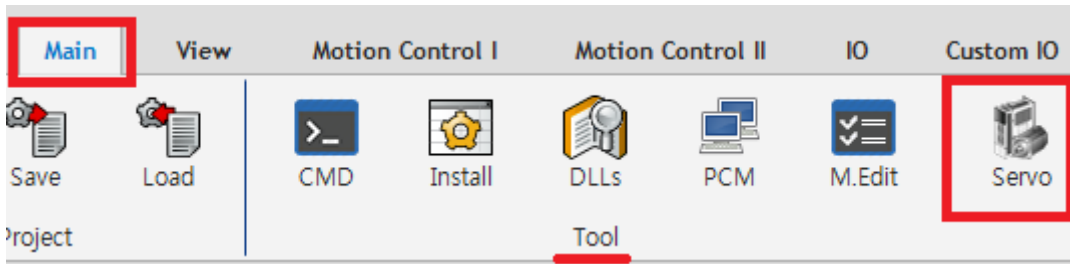
# Table of Contents

모터, 방향, 구동, 파나소닉, polarity

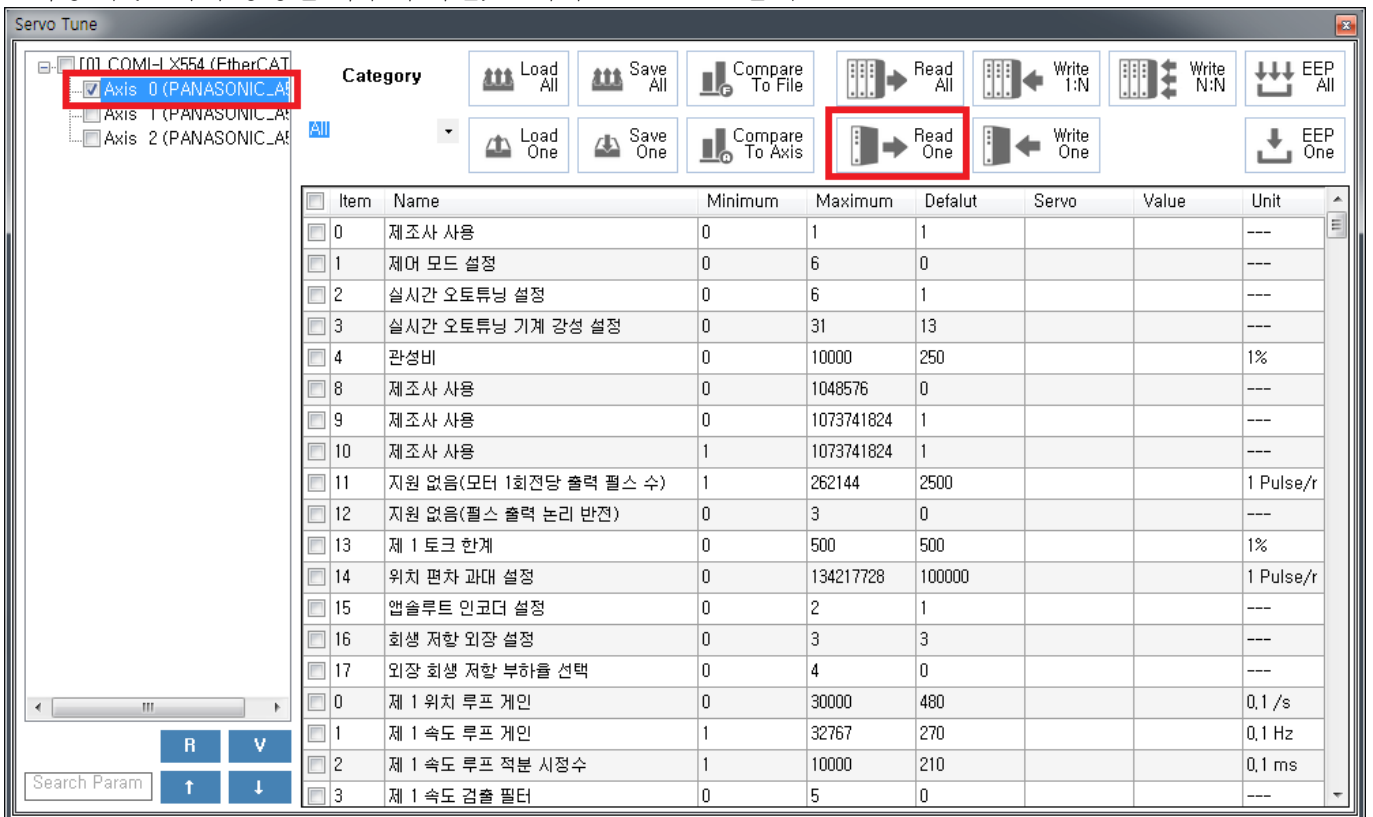
# 모터 구동방향 변경

× EtherCAT 모터의 구동방향을 반대로 바꾸는 방법에 대한 안내 페이지입니다.

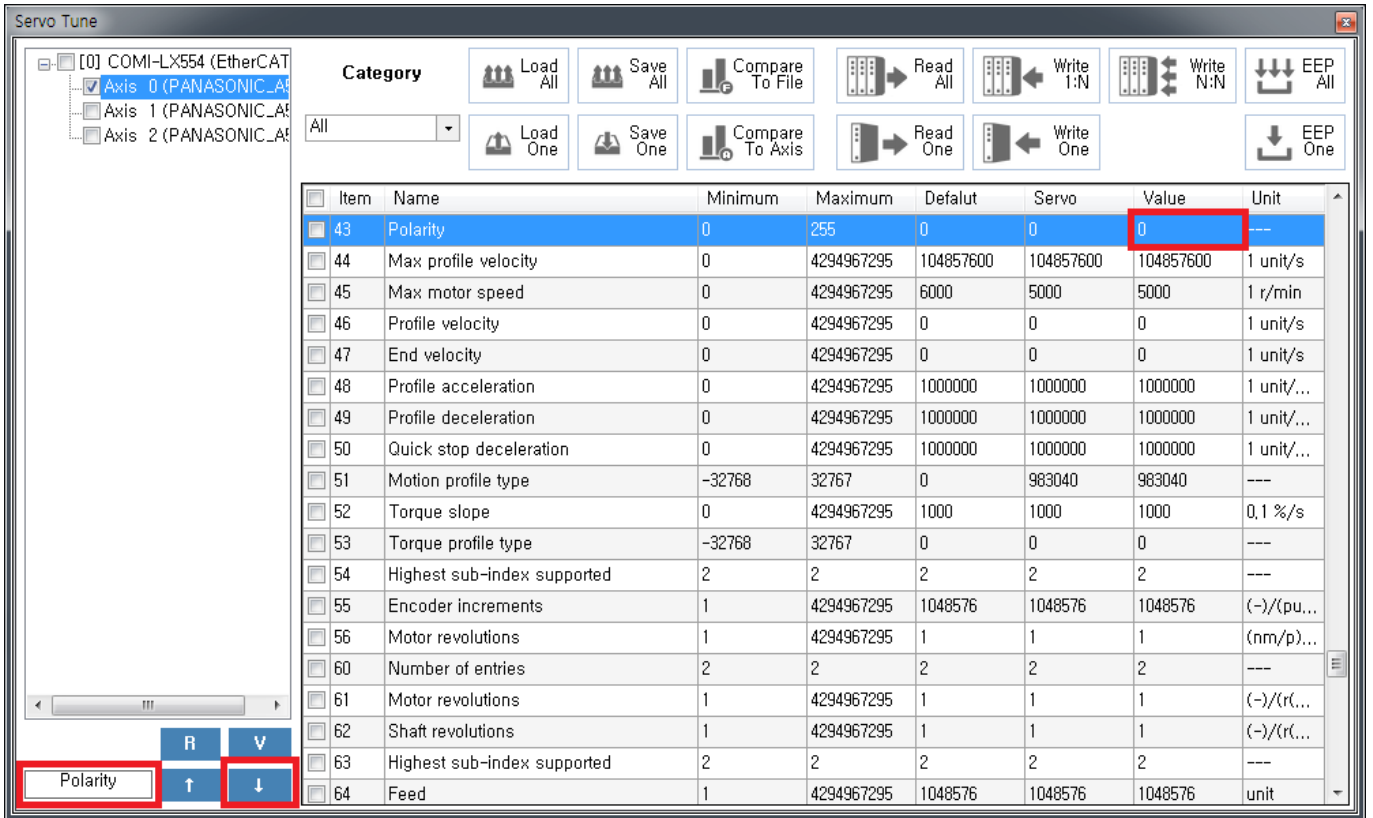
1 ComilIDE 의 Main 탭에서 **Servo** 실행



2 대상 축 (모터의 방향을 바꾸기 위한) 선택 후 **ReadOne** 클릭



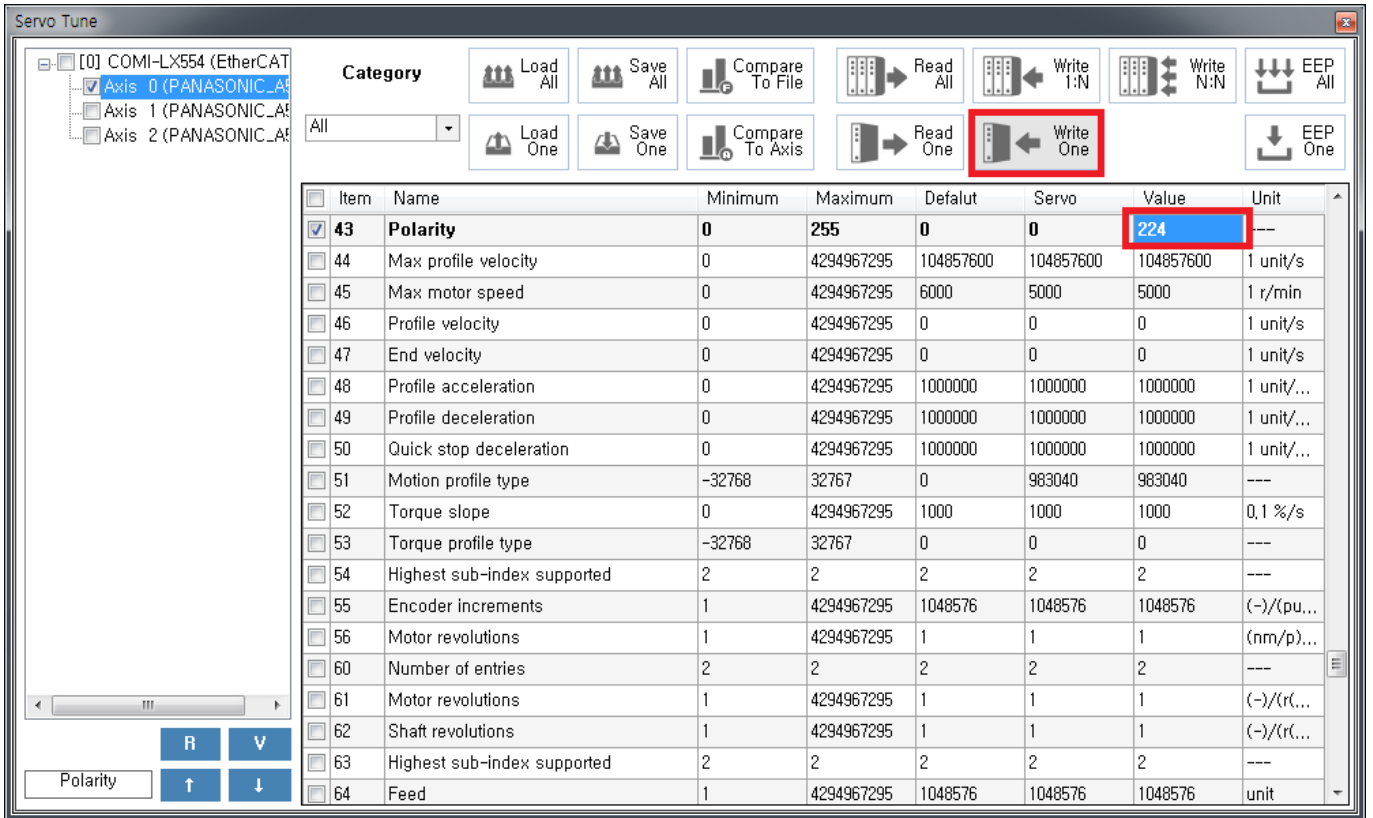
3 하단 검색창에 **Polarity** 입력 후 ↓ 클릭



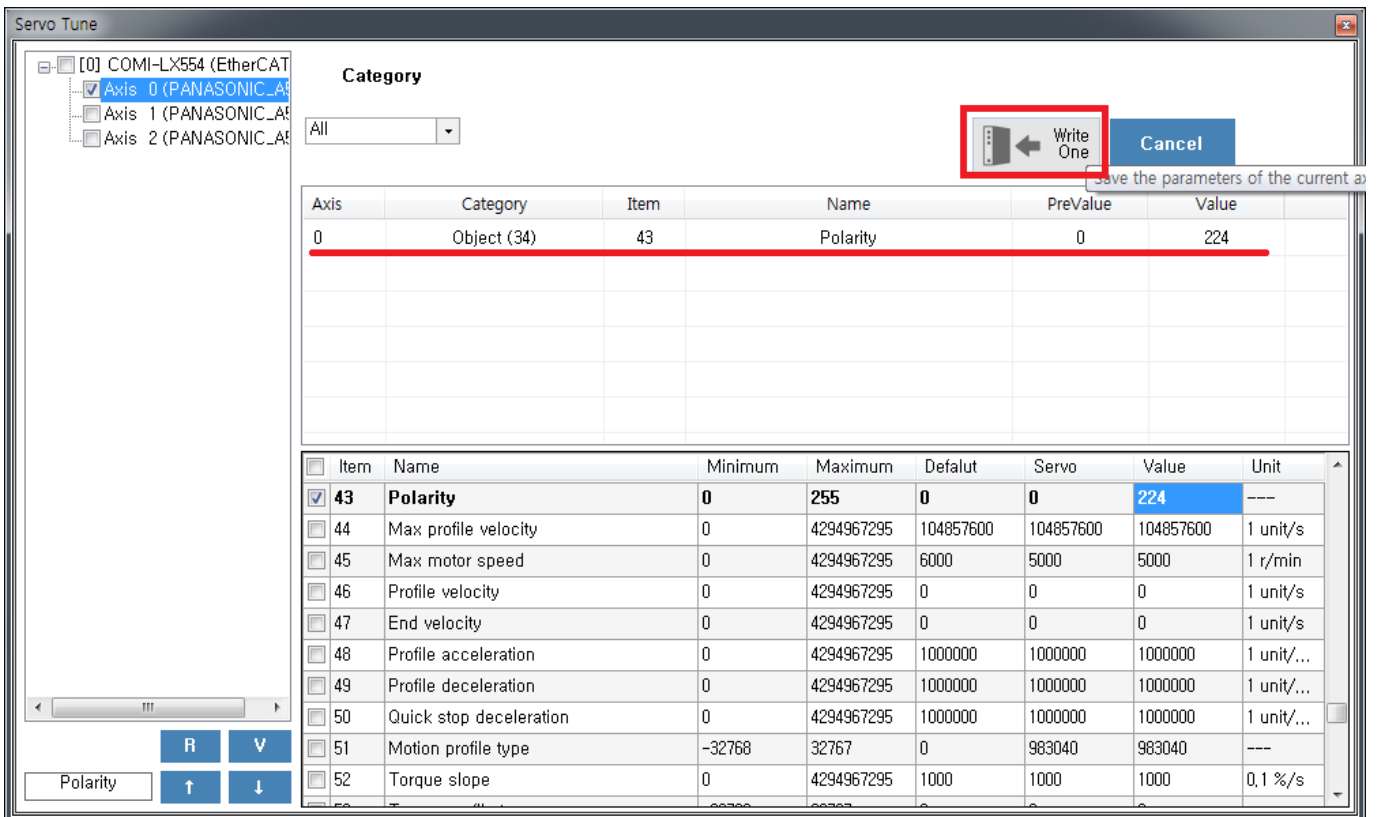
4 Value 칸을 클릭하여 값 변경

설정치	내용
0	위치, 속도, 토크의 부호 반전 없음
224	위치, 속도, 토크의 부호 반전 있음
상기 이외	

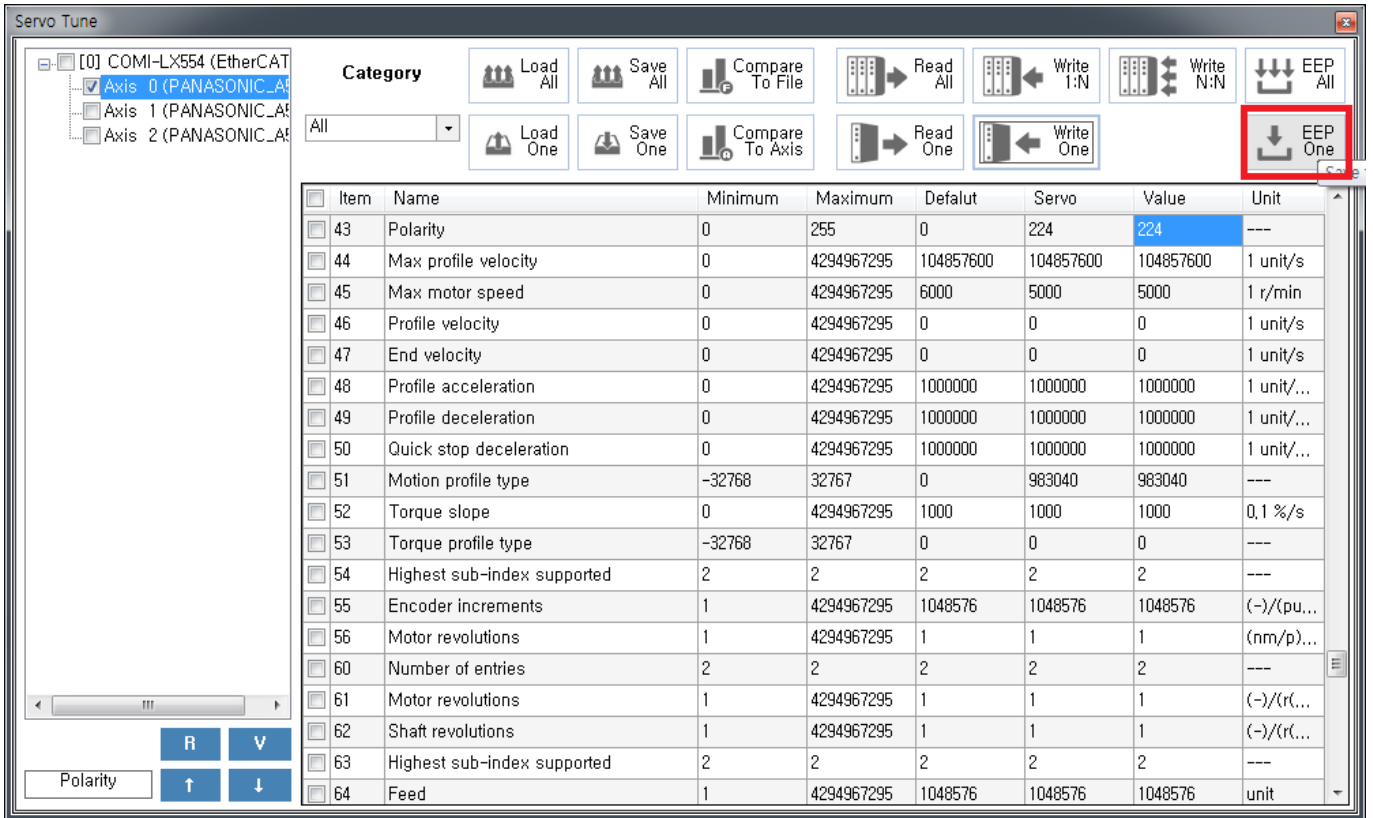
5 WriteOne 클릭



### 6 변경 값 확인 후 WriteOne 클릭



### 7 EepRom 버튼 클릭



8 하단 Log 창에서 상기 과정이 정상적으로 동작되었는지 확인

Time	Channel	Code	Command	Info
16:32:00,425	Servo Tune	100	StateComplete	Param-loading complete
16:34:12,572	Servo Tune	100	ServoParamSet	Param-Writing(1:1) Complete
16:34:42,127	Servo Tune	100	EepOne	Write Complete

× 모든 과정 종료 후 반드시 서보의 전원을 재투입 해야 합니다.

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

Permanent link: [http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:servotunes:60\\_polarity&rev=1559130851](http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:servotunes:60_polarity&rev=1559130851)

Last update: 2024/07/08 18:23