

목차

Code	1
C#	1
C++	4

CMP One

x 단일 트리거 출력에 대한 사용법 안내 페이지입니다.

Code

C#

```
using ec = ComiLib.EtherCAT.SafeNativeMethods;

private void btnCmpOneStart_Click(object sender, EventArgs e)
{
    if (lbxPosition.Items.Count == 0)
        return;

    // 출력 환경을 설정한다.
    SetCondition();

    // CMP 출력조건을 설정한다.
    // CMP Method
    // 0 : Current = Reference (While Counting Down)
    // 1 : Current = Reference (While Counting Up)
    // 2 : Current = Reference
    // 3 : Current < Reference
    // 4 : Current > Reference
    // 5 : Current <= Reference
    // 6 : Current >= Reference
    // cntrType
    // 0 : Command
    // 1 : Feedback
    cmpPosition = 10000; //CMP 출력 위치
    method = 6; // CMP 출력 조건
    cntrType = 1; // CMP 위치 조건.
    ec.ecmSxCmpOne_SetCondition(netID, axisID, cntrType, method,
    cmpPosition, ref errorCode);
    if (errorCode != 0)
    {
        // 에러처리
    }
    //이하 코드는 CMP Notify 관련 기능이다. 해당 기능을 사용하지 않는다면 생략.
    //CMP Notify : 출력 결과를 소프트웨어적으로 통지받고자 할때 사용하며, 단일 출
    력(ecmSxCmpOne_ )일때만 사용 가능하다.
    //본 예제에서는 message 방식과 CallBack 방식을 다룬다.
    switch (cbxTypeSel.SelectedIndex)
    {
        case 0:
            if (!ec.ecmSxCmpOne_SetHandler_MSG(netID, axisID,
            (int)ec.EEcmHandlerType.ecmHT_MESSAGE, this.Handle, WMU_CMPMESSAGE,
```

```

this.Handle, ref errorCode)) // CMP Message 등록
{
    AddLog(string.Format("ecmSxCmpOne_SetHandler_MSG
failed. errorCode : {0}", errorCode));
    return;
}
break;

case 1:
    callBackFunc = new ec.CallbackFunc(CallBackFunc);
    if (!ec.ecmSxCmpOne_SetHandler_CLB(netID, axisID,
(int)ec.EEcmHandlerType.ecmHT_CALLBACK, callBackFunc, 0, this.Handle,
ref errorCode)) // CMP Message 등록
    {
        AddLog(string.Format("ecmSxCmpOne_SetHandler_CLB
failed. errorCode : {0}", errorCode));
        return;
    }
    break;
}

//CMP 시작
bool isEnabled = true;
if (!ec.ecmSxCmpOne_SetEnable(netID, axisID, isEnabled, ref
errorCode)) // CMP Enable
{
    // 에러처리
}
}

private void SetCondition()
{
    // CMP 출력 채널을 확인하여 LogicBitAddress로 변환
    // Local 채널도 사용 가능하지만, 본 예제에서는 다루지 않는다.
    if (usingOutputCh) // 범용 Output 채널 사용 시
    {
        int ch = 0; // CMP 출력 채널
        logBitAddr = ec.ecdoLogBitAddr_FromGlobalChannel(netID, ch,
ref errorCode);
        if (errorCode != 0)
        {
            // 에러처리
        }
    }
    else // OnBoard(마스터 보드) D0 사용 시
    {
        int ch = 0;
        logBitAddr = ec.ecdoLogBitAddr_FromOnboardChannel(netID, ch,
ref errorCode);
        if (errorCode != 0)
        {

```

```

        // 에러처리
    }
}

// 이전 출력 결과를 초기화한다.
ec.ecmSxCmpOne_ClearOutResult(netID, axisID, ref errorCode);
if (errorCode != 0)
{
    // 에러처리
}

cmpCount = 0;
logic = 0; // CMP 출력 로직. 0 : Logic A. 1 : Logic B
duration = 100; // CMP 출력 유지 시간. 단위 ms.

// CMP 출력채널 정보를 설정한다.
ec.ecmSxCmpOne_SetChannel(netID, axisID, logBitAddr, logic,
duration, ref errorCode);
if (errorCode != 0)
{
    // 에러처리
}
}

private void btnCmpOneStop_Click(object sender, EventArgs e)
{
    //CMP Notify 관련 설정이 되어 있다면 해당 설정을 먼저 해제한다.
    switch (cbxTypeSel.SelectedIndex)
    {
        case 0:
            if (!ec.ecmSxCmpOne_SetHandler_MSG(netID, axisID,
(int)ec.EEcmHandlerType.ecmHT_DISABLE, this.Handle, WMU_CMPMESSAGE,
this.Handle, ref errorCode))
            {
                //에러처리
            }

            break;

        case 1:
            if (!ec.ecmSxCmpOne_SetHandler_CLB(netID, axisID,
(int)ec.EEcmHandlerType.ecmHT_DISABLE, callBackFunc, 0, this.Handle,
ref errorCode))
            {
                //에러처리
            }
            break;
    }

    // CMP 기능 비활성화
    bool isEnabled = false;

```

```
        if (!ec.ecmSxCmpOne_SetEnable(netID, axisID, isEnabled, ref
errorCode))
        {
            //에러처리
        }
    }

private void UpdateCmp()
{
    // 마지막 입력된 값에 대한 설정값을 불러온다.
    // CmpOne 과 CmpCont 는 다른 함수를 사용한다
    // 채널 관련 정보를 확인한다.
    ec.ecmSxCmpOne_GetChannel(netID, axisID, ref logBitAddr, ref
logic, ref duration, ref errorCode);
    // 출력 조건을 확인한다.
    ec.ecmSxCmpOne_GetCondition(netID, axisID, ref cntrType, ref
method, ref cmpPosition, ref errorCode);
    // UI 처리
}
```

C++

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

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:ethercat:100_api:20_eg:cmp_one&rev=1589262754

Last update: **2024/07/08 18:22**