

# Table of Contents

- Case 1 ..... 1
  - Cause ..... 1
  - Solution ..... 1
  - AddInfo ..... 1
- Case 2 ..... 1
  - Cause ..... 1
  - Solution ..... 1
- Case 3 ..... 2
  - Cause ..... 2
  - Solution ..... 2
- Case 4 ..... 2
  - Cause ..... 2
  - Solution ..... 2
- Case 5 ..... 2
  - AddInfo ..... 2
  - Cause ..... 2
  - Solution ..... 3

ethercat, 이더캣, 홈복귀, homing, -21070, 에러, 실패

# ErrorCode : -21070

× 홈복귀 중 -21070 (Homming Start Timeout) 에러 발생에 대한 안내 페이지입니다.  
드라이버가 주관하는 모드로 홈복귀 시 정상적으로 홈복귀가 시작하지 않거나 완료되지 않는 경우입니다.

## Case 1

### Cause

- 드라이버에서 지원하지 않는 Homing Method 사용

### Solution

- 드라이버에서 지원하는 Homing Method 사용

### AddInfo

드라이버에서 지원하는 Homing Methos 는 다음의 방법으로 확인

- 드라이버의 매뉴얼 참조
- 드라이버의 0x60E3:1 - 30 (Supported Homing Methods) 참조

## Case 2

### Cause

- PDO Map에 “Modes of Opeation” 이 포함되지 않음

### Solution

- [홈복귀 시작 실패](#) 참조

## Case 3

### Cause

- Homing Speed (0x6099), 또는 Homing Acceleration(0x609A) 값이 0으로 설정

### Solution

- Homing Speed (0x6099) 와 Homing Acceleration(0x609A)에 홈복귀 속도 값 입력
- 또는 ecmHomeCfg\_SetSpeedPatt() 함수를 이용해서 홈복귀 속도 설정

## Case 4

### Cause

- Max motor speed (0x6080) 값이 0으로 설정 <sup>1)</sup>

### Solution

- 0x6080:0 의 값을 0 이상(일반적으로 3000)으로 설정
- 또는 ecmSxCfg\_SetMaxSpdOfCT() 함수를 이용해서 MaxSpd 값을 3000등으로 설정 <sup>2)</sup>

## Case 5

### AddInfo

- (-)방향으로 원점을 찾아가는 원점복귀 모드에서 원점복귀를 시작
- (-)방향으로 이송을 시작 후 원점센서(또는 NOT센서)를 감지한 후에 정지
- 이후 -21070 (Homming Start Timeout) 에러 발생

### Cause

- POT 센서가 감지되어 (+) 방향으로 이송 못함

## Solution

- POT 센서를 OFF로 유지

1)

Omron 등 일부 드라이버는 0x607F (Max Profile Speed) 사용

2)

Omron 등 0x607F 를 사용하는 드라이버는 ecmSxCfg\_SetMaxProfSpdOfCT() 사용

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:ethercat:100\\_api:5\\_errorcode:21070&rev=1560487894](http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:ethercat:100_api:5_errorcode:21070&rev=1560487894)

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