목차

namespace ... {

```
  public class ...
  {
      public void Init()
      {
          // Master Device를 초기화합니다.
          InitMasterDevice();
```

```
          // Config된 정보와 Scan된 정보를 비교합니다. (설정값과 실제값 비교)
          CheckChannel();
```

```
      // 각 축의 알람을 클리어하고, 모터 구동 가능 상태로 변경합니다.
          AxisServoOn();
```

```
      // 각 축의 원점 복귀를 수행하여 원점을 설정합니다.
          AxisHomeReturn();
      }
```

```
      private void InitMasterDevice()
      {
      //마스터 디바이스를 로드합니다.
          DeviceLoad();
```

```
     // 설정 된 슬레이브 개수와 연결 된 슬레이브 개수가 동일한지 확인합니다.
          CompareSlaveCount();
          // SW Version(FW, WDM, SDK)이 서로 호환되는 버전인지 확인합니다.
          GetVersionCompResult();
      // 슬레이브의 Input / Output이 반대로 연결된 모듈이 있는지 확인합니다.
          CheckReveseConnection();
          // Network의 alStatus를 OP로 설정합니다.
          SetAlStateToOP();
      }
```

```
      private void DeviceLoad() {}
      private void CompareSlaveCount() {}
    private void GetVersionCompResult() {}
    private void CheckReveseConnection() {}
    private void SetAlStateToOP() {}
      private void CheckChannel() {}
      private void AxisServoOn() {}
    private void AxisHomeReturn() {}
  }
```

}

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

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:ethercat:70_users_guide:00_cookbook:20_systeminit:10_summary&rev=1620968600

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