목차

준비 1
설정 1
테스트 4

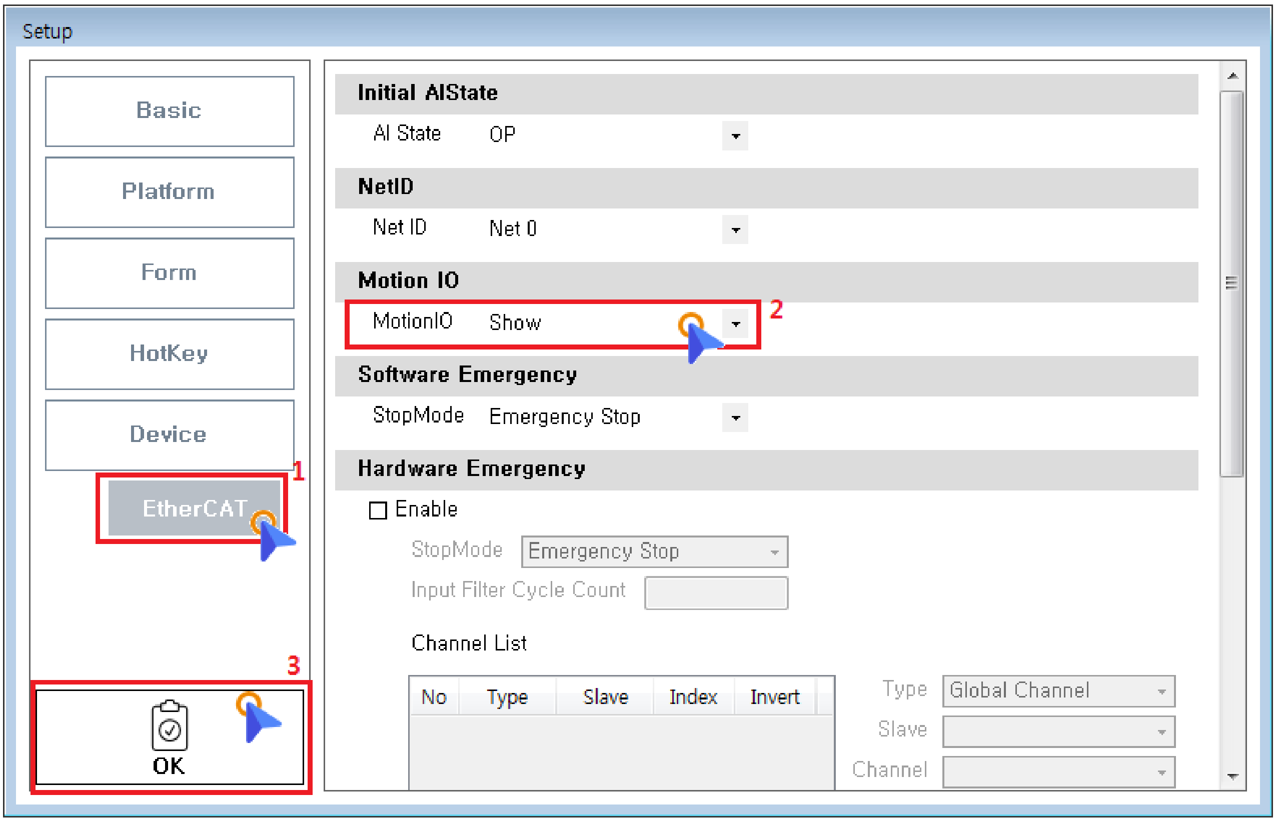
DriverIO

× 402 Profile을 준수하는 Driver에 포함된 Digital Output Signal의 테스트 안내 페이지입니다.

준비

- Firmware 1.94 이상에서 테스트 가능합니다.
- ComiIDE v1.4.1.0 이상에서 테스트 가능합니다.

설정



Initial AlState

Al State OP

NetID

Net ID Net 0

Motion IO

MotionIO Show

Software Emergency

StopMode Emergency Stop

Hardware Emergency

☐ Enable

StopMode Emergency Stop

Input Filter Cycle Count

Channel List

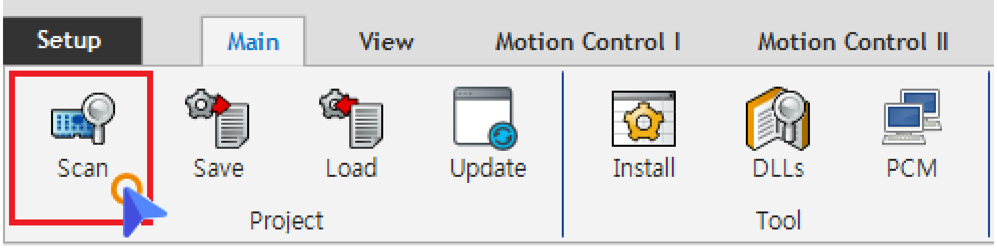
No	Type	Slave	Index	Invert

Type Global Channel

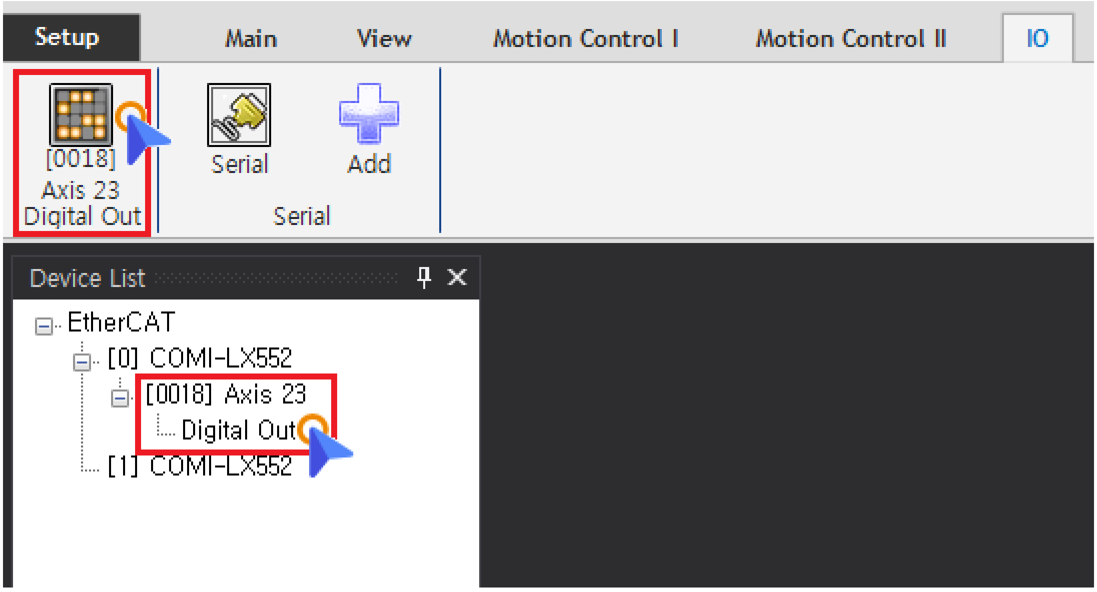
Slave

Channel

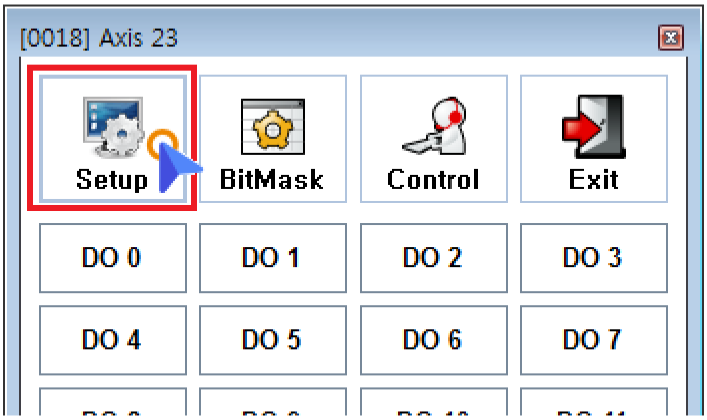
- **Menu -** EtherCAT Page에서 **MotionIO**를 'Show'로 선택한 후 **OK** 버튼을 클릭합니다


Setup
Main
View
Motion Control I
Motion Control II
Scan
Save
Load
Update
Project
Install
DLLs
PCM
Tool

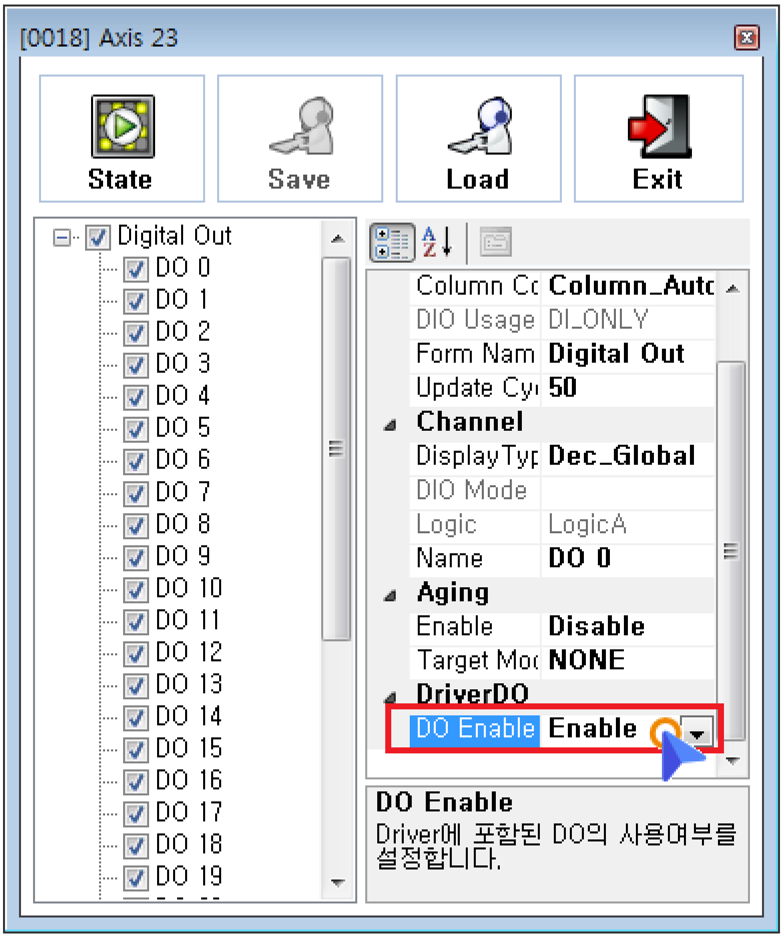
- **Scan** 버튼을 클릭하여, 스캔을 재실행합니다.


Setup
Main
View
Motion Control I
Motion Control II
IO
[0018]
Axis 23
Digital Out
Serial
Add
Serial
Device List
EtherCAT
[0] COMI-LX552
[0018] Axis 23
Digital Out
[1] COMI-LX552

- Device List에서 Axis와 Axis에 포함된 'Digital Output'이 정상적으로 표시되는지 확인합니다.
    - **MotionIO**가 'Hide'인 경우, Device List에 Axis가 표시되지 않습니다.
- Device List에서 'Digital Output'을 클릭하면, 제어 창이 표시됩니다.
    - **Menu - IO** 탭에서 Axis가 'Digital Output'으로 표시되며, 버튼 클릭 시 동일하게 제어 창이 표시됩니다.


[0018] Axis 23
Setup
BitMask
Control
Exit
DO 0
DO 1
DO 2
DO 3
DO 4
DO 5
DO 6
DO 7

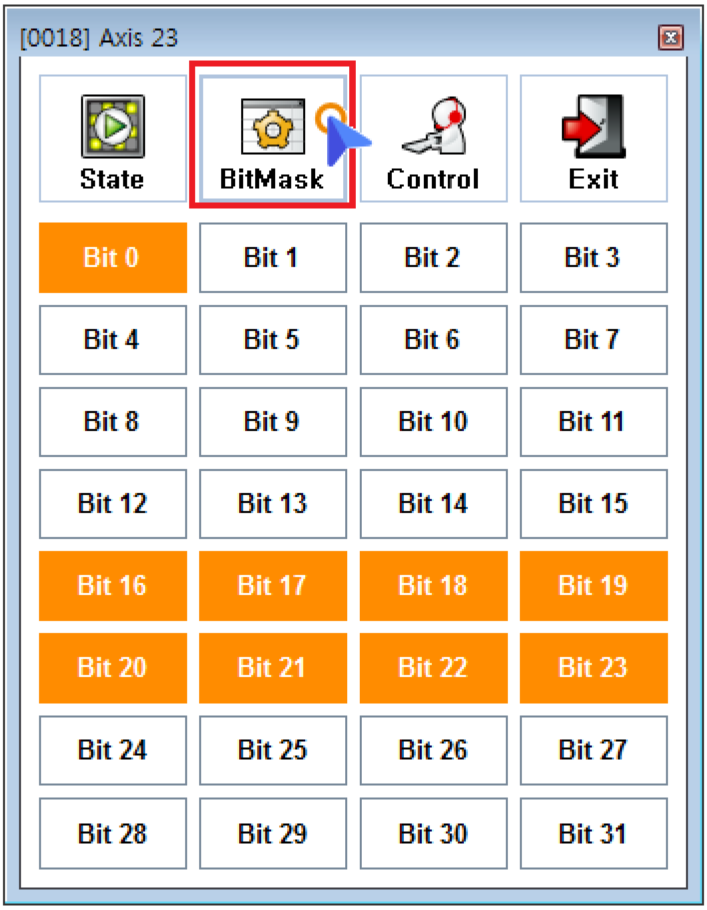
- 제어창의 **Setup** 버튼을 클릭합니다.


[0018] Axis 23
State
Save
Load
Exit
Digital Out
DO 0
DO 1
DO 2
DO 3
DO 4
DO 5
DO 6
DO 7
DO 8
DO 9
DO 10
DO 11
DO 12
DO 13
DO 14
DO 15
DO 16
DO 17
DO 18
DO 19

Column Cc	Column_Autc
DIO Usage	DI_ONLY
Form Nam	Digital Out
Update Cyı	50
Channel	
DisplayTyp	Dec_Global
DIO Mode	
Logic	LogicA
Name	DO 0
Aging	
Enable	Disable
Target Moı	NONE
DriverDO	
DO Enable	Enable

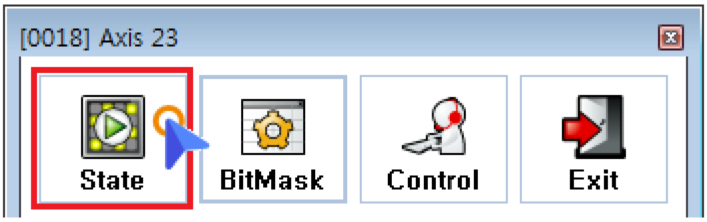
DO Enable
Driver에 포함된 DO의 사용여부를 설정합니다.

- **DriverDO** 탭의 **DO Enable**을 'Enable'로 변경합니다.
  - DO Enable은 이후 변경할 BitMask값을 저장하는 역할입니다.
  - 일회성 테스트인 경우, 설정하지 않아도 무방합니다.

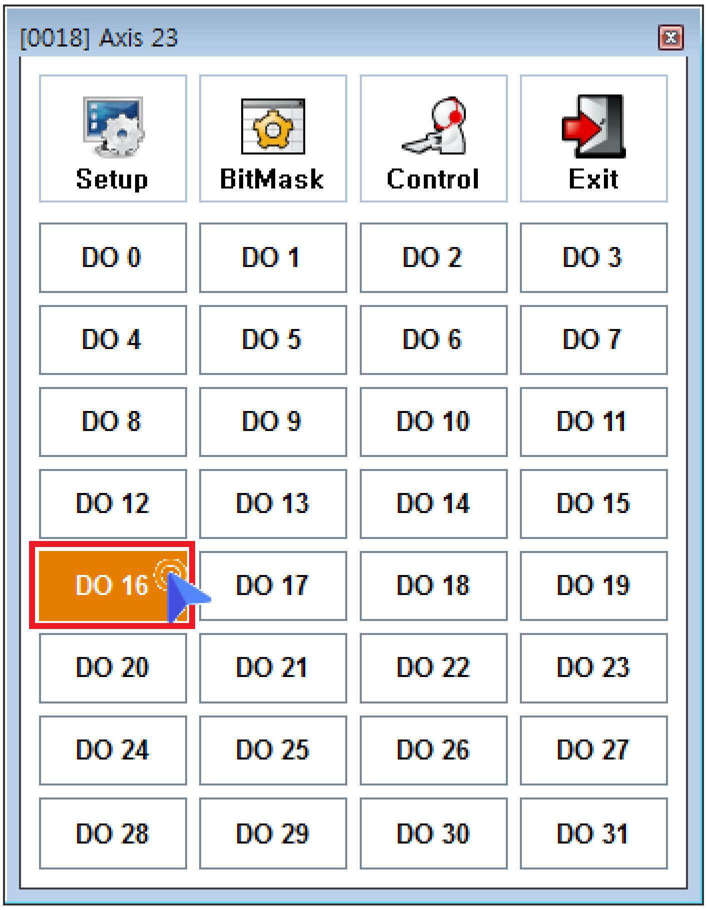

[0018] Axis 23
State
BitMask
Control
Exit
Bit 0
Bit 1
Bit 2
Bit 3
Bit 4
Bit 5
Bit 6
Bit 7
Bit 8
Bit 9
Bit 10
Bit 11
Bit 12
Bit 13
Bit 14
Bit 15
Bit 16
Bit 17
Bit 18
Bit 19
Bit 20
Bit 21
Bit 22
Bit 23
Bit 24
Bit 25
Bit 26
Bit 27
Bit 28
Bit 29
Bit 30
Bit 31

- **BitMask** 버튼을 클릭합니다.
- 사용할 BitMask를 클릭하여 해당 Bit를 Enable로 변경합니다.
    - Bit는 채널을 의미합니다.
    - 사용 가능한 채널은 각 드라이버의 매뉴얼을 참조하시기 바랍니다.
    - 일반적으로 Bit0 은 Motor의 Break 신호로 사용하며, Bit16~Bit31 을 범용으로 사용합니다.

테스트


[0018] Axis 23
State
BitMask
Control
Exit

- **State** 버튼을 클릭하여 제어화면을 표시합니다.



[0018] Axis 23
Setup
BitMask
Control
Exit
DO 0
DO 1
DO 2
DO 3
DO 4
DO 5
DO 6
DO 7
DO 8
DO 9
DO 10
DO 11
DO 12
DO 13
DO 14
DO 15
DO 16
DO 17
DO 18
DO 19
DO 20
DO 21
DO 22
DO 23
DO 24
DO 25
DO 26
DO 27
DO 28
DO 29
DO 30
DO 31

- 버튼을 클릭하여 신호를 출력합니다.
    - BitMask 가 'Enable' 된 채널에 대해서만 신호가 출력됩니다.

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

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:ethercat:70_users_guide:10_howto:test_driverio

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