

# Table of Contents

## Trouble Shooting

---

### Move

- 이송명령을 내렸는데 모터가 구동되지 않는 경우
- 모터가 한쪽 방향으로만 구동하는 경우
- Limit(EL) 센서나 원점센서가 감지되지 않는 경우
- Limit(EL) 센서가 감지되어도 즉시 정지하지 않는 경우
- 명령내린 좌표와 실제 이동한 좌표가 일치 하지 않는 경우
- 첫번째 이송 명령에서만 좌표가 일치 하지 않는 경우
- 지정한 속도까지 작업 속도가 도달하지 않는 경우
- 지령 펄스를 출력하지 않았는데 모터가 회전하는 경우
- Alarm이 해제되지 않는 경우

### Homing

- 원점복귀시에 원점센서(Origin)를 지나치는 경우
- 원점복귀시 완료 위치가 일정하지 않은 경우

### etc

- API 호출 시 return 까지 수백 ms 의 지연 발생

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

Permanent link:  
<http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:pulse:troubleshooting:start&rev=1556591820>

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