

목차

Case 1. 커미조아 API에서 모션 컨트롤러까지 이송명령이 전달되지 않은 경우 1

 증상 1

 원인 1

 해결법 1

Case 2. 모션 컨트롤러까진 명령이 전달되었으나 서보드라이브까지 물리적으로 명령이 전달되지 않은 경우 1

 증상 1

 원인 1

 해결법 1

Case 3. 서보 드라이버까진 명령이 전달되었으나 서보드라이브가 명령을 해석하지 못한 경우 1

 증상 2

 원인 2

 해결법 2

Case 4. 서보 드라이버가 명령을 모터로 전달했으나 모터가 움직이지 않는 경우 2

 증상 2

 원인 2

 해결법 2

Case 5. 모터도 움직였으나 사용자가 확인하지 못했거나 모터가 느리게 움직이는 경우 2

 증상 2

 원인 3

 해결법 3

모터 구동에 실패하는 경우

x 이송명령을 내렸는데 모터가 구동되지 않는 경우에 대한 안내 페이지입니다.

Case 1. 커미조아 API에서 모션 컨트롤러까지 이송명령이 전달되지 않은 경우

증상

- 이송 명령을 내렸을 때 Command Position 값이 변하지 않음.
- 이송 명령 수행시 에러코드 반환.

원인

- 커미조아 API 함수가 실제로 호출되지 않음.
- EL 신호, ALM 신호가 들어오고 있거나 서보 온이 되지 않는 등 서보가 준비되지 않았다고 API가 판단하는 상황에서 이송명령을 내려 해당 명령을 전달하지 않음.

해결법

- API의 에러코드 확인
- SW Log 확인

Case 2. 모션 컨트롤러까지 명령이 전달되었으나 서보드라이브까지 물리적으로 명령이 전달되지 않은 경우

증상

- 이송 명령을 내렸을 때 Command Position 값은 정상적으로 변하나 Feedback Position이 변하지 않고 실제로 모터도 돌아가지 않음.

원인

- 물리적인 이송 명령이 서보까지 전달되지 않음.

해결법

- 구버전 보드의 경우 외부 전원이 제대로 공급되는지 확인
- 각 케이블 및 커넥터가 단단히 연결되어 있는지 확인 혹은 케이블 교체
- 노이즈의 영향을 받을 수 있는지 확인
- 퓨즈 등의 연결 부분을 재확인 및 재연결

Case 3. 서보 드라이버까지 명령이 전달되었으나 서보드라이브가 명령을 해석하지 못한 경우

증상

- 이송 명령을 내렸을 때 Command Position 값은 정상적으로 변하나 Feedback Position이 변하지 않고 실제로 모터도 돌아가지 않음.

원인

- 서보가 라인드라이브 방식으로 설정되어 있지 않음. ¹⁾
- 커미조아 모션컨트롤러에서 내보내는 펄스 출력 방식과 서보에서 받는 펄스 입력방식이 다름.
- 서보에서 위치 제어 방식으로 설정되어 있지 않음.

해결법

- 서보 배선 확인 및 파라미터 확인
- 커미조아 펄스 출력 방식 확인

Case 4. 서보 드라이버가 명령을 모터로 전달했으나 모터가 움직이지 않는 경우**증상**

- 이송 명령을 내렸을 때 Command Position 값은 정상적으로 변하나 Feedback Position이 변하지 않고 실제로 모터도 돌아가지 않음.
- 서보 업체에서 제공한 프로그램으로 서보 및 모터 테스트시 제대로 움직이지 않음.

원인

- 서보 혹은 모터 불량

해결법

- 서보 업체에 해당 증상 문의

Case 5. 모터도 움직였으나 사용자가 확인하지 못했거나 모터가 느리게 움직이는 경우**증상**

- Case 1 ~ 4까지 확인해보았음에도 여전히 문제 발생함
- 혹은 커맨드 펄스는 빠르게 움직이나 실제 모터는 느리게 움직임

원인

- 커미조아 속도 설정 혹은 이동거리 명령을 낮게 설정해 구동되지 않는 것처럼 보임
- 서보 튜닝이 완벽하지 않음

해결법

- 속도, 이동거리 확인
- 서보 튜닝 재실행

1)

커미조아 펄스타입 모션컨트롤러는 이송 명령을 라인드라이브 방식으로 출력함

From:

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

Permanent link:

http://comizoa.co.kr/info/faq:motion:common:00_motor_not_working?rev=1642638311

Last update: **2022/01/20 09:25**