

# Table of Contents

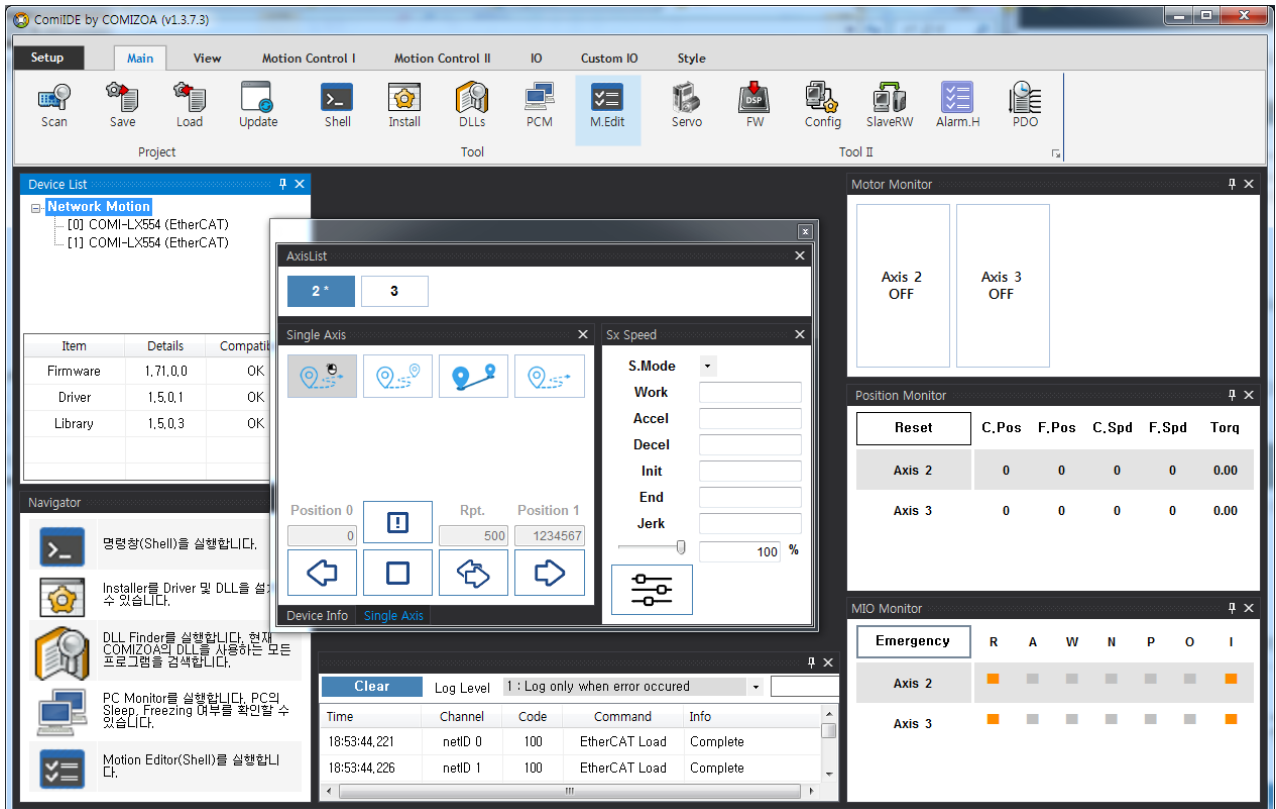
실행하기 .....	1
실행 확인 .....	2
Servo On .....	3
Motor State .....	3
축 선택 .....	4
속도설정 .....	5
이송 .....	7

# 모션 제어 시작하기

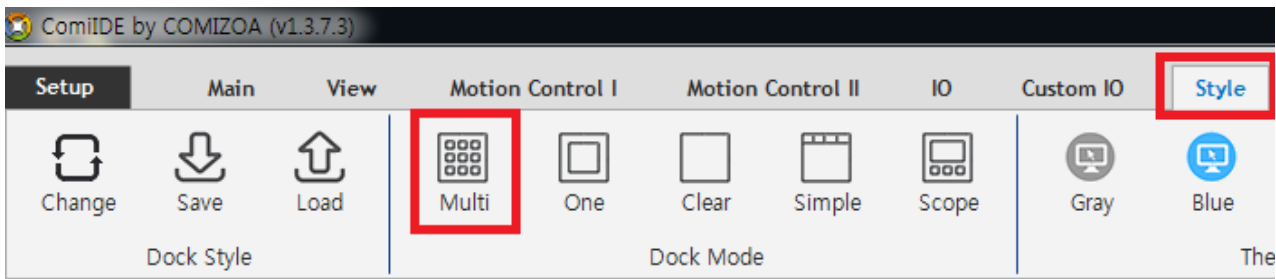
× ComiIDE를 이용해 모션 제어를 하는 방법에 대한 안내 페이지입니다.

## 실행하기

- ComiIDE를 실행합니다.



- 실행된 화면이 보기와 다를 경우, Style - Multi를 클릭합니다.



### 실행 확인

Device List
🔍 ✕

[-] **Network Motion**

- [0] COMI-LX554 (EtherCAT)
- [1] COMI-LX554 (EtherCAT)

Item	Details	Compatibility
Firmware	1.71.0.0	OK
Driver	1.5.0.1	OK
Library	1.5.0.3	OK

- DeviceList를 확인하여, 테스트를 위한 제품이 정상적으로 Load 되었는지 확인합니다.
- Device가 보이지 않는 경우, **디바이스 인식 실패**를 참조하시기 바랍니다.

Clear
Log Level 1 : Log only when error occurred ▼

Find

Time	Channel	Code	Command	Info
23:21:32,750	netID 0	100	EtherCAT Load	Complete
23:21:32,773	netID 1	100	EtherCAT Load	Complete

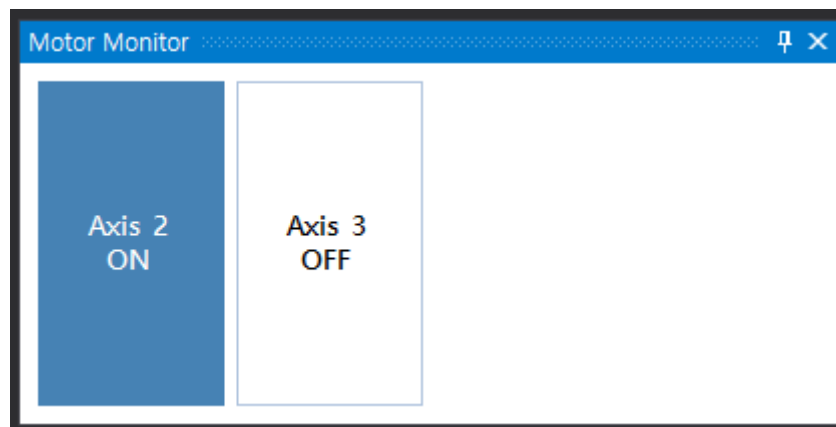
- LogView를 확인하여 Load 과정에서 에러가 발생하지 않았는지 확인합니다.
- LogView에 대한 내용은 **Log View**를 참조하시기 바랍니다.

## Servo On

- Motor Monitor의 상태가 다음과 같은지 확인합니다.



- 원하는 축을 클릭하여 Servo\_On 상태로 변경합니다.



- Motor Monitor는 Motor의 상태를 나타냅니다. 현재 상태는 ServoOn 이후 Stop 상태입니다.
- Motor Monitor에 대한 내용은 **Motor Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

## Motor State

- Motor가 이미 구동 중이거나, 알람이 발생한 경우 해당 상태값을 표시합니다.



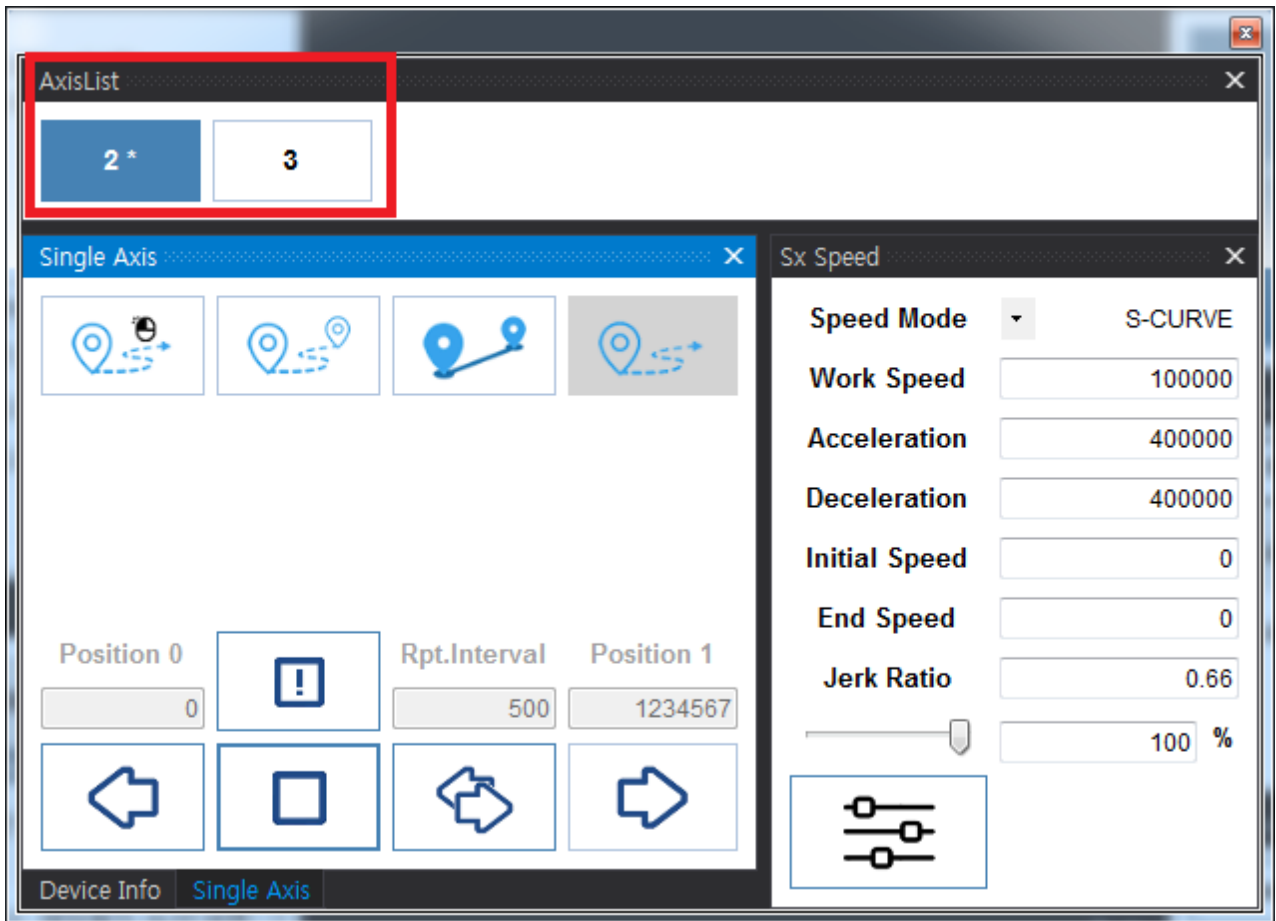
- Motor 상태가 Alarm으로 표시되는 경우, 알람 원인을 제거한 후 클릭하면 알람 클리어가 됩니다.
- 알람 클리어 후 다시 클릭하면, Servo-On 상태로 변경됩니다.
- MIO Monitor를 확인하여 Motor가 구동 가능한 상태인지 확인합니다.

MIO Monitor							
Emergency	RDY	ALM	WARN	NEL	PEL	ORG	INP
Axis 2	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON
Axis 3	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON

- 일반적으로, Alarm이 발생하였거나, PEL (Limit+) / 또는 NEL(Limit-)에 신호가 들어와 있는 경우, 모터 구동이 되지 않을 수 있습니다.
- Ready 신호를 지원하는 서보라면, RDY에 신호가 들어와야 합니다.
- MIO Monitor에 대한 내용은 **MIO Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

### 축 선택

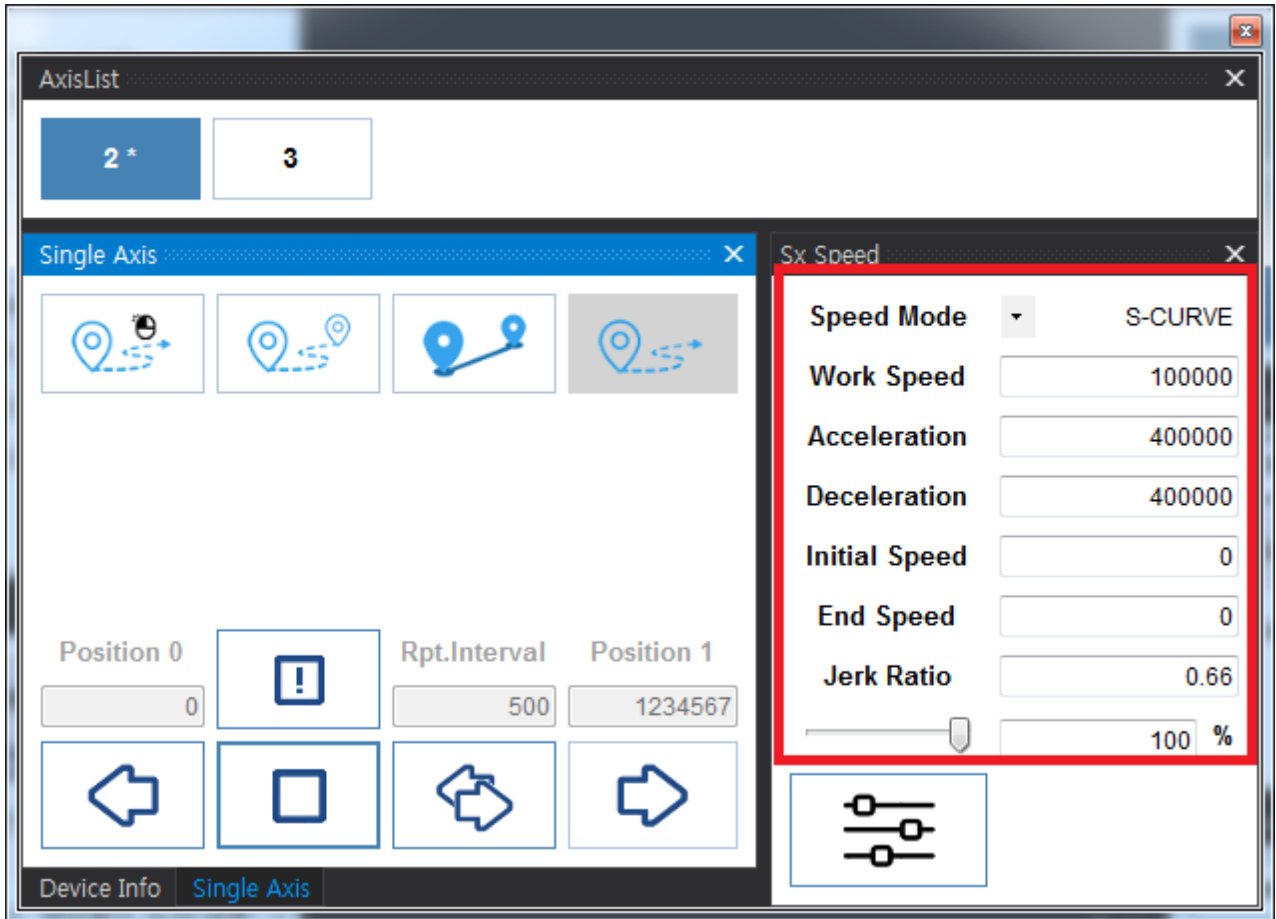
- AxisList에서 이송할 축을 선택합니다.



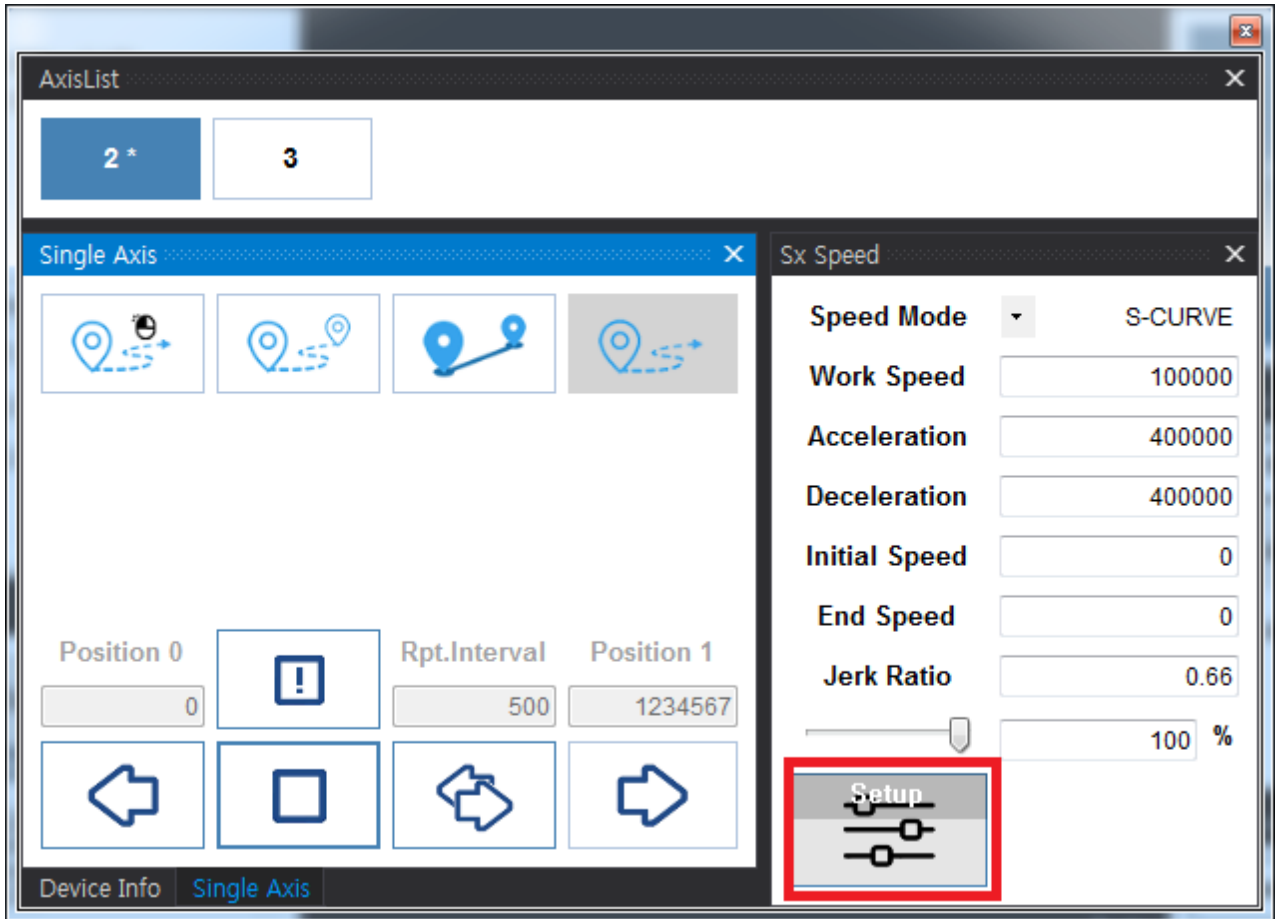
- AxisList에 대한 내용은 [AxisList](#)를 참조하시기 바랍니다.

### 속도설정

- 선택된 축의 속도를 설정합니다.



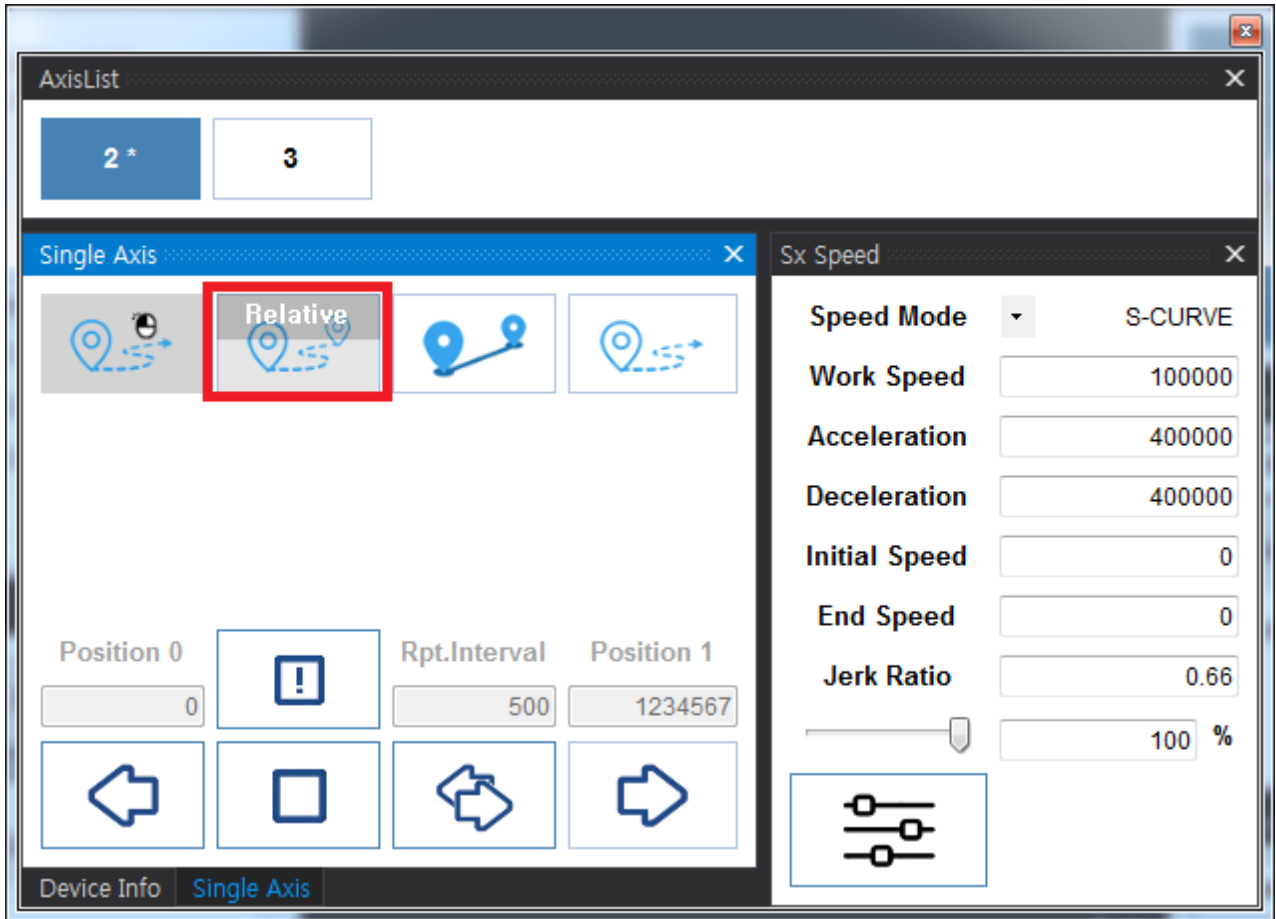
- 모터의 분해능에 따라 모터가 빠르게 움직일 수 있으므로, 안전을 위해 최대한 낮은 속도로 이송하는게 좋습니다.



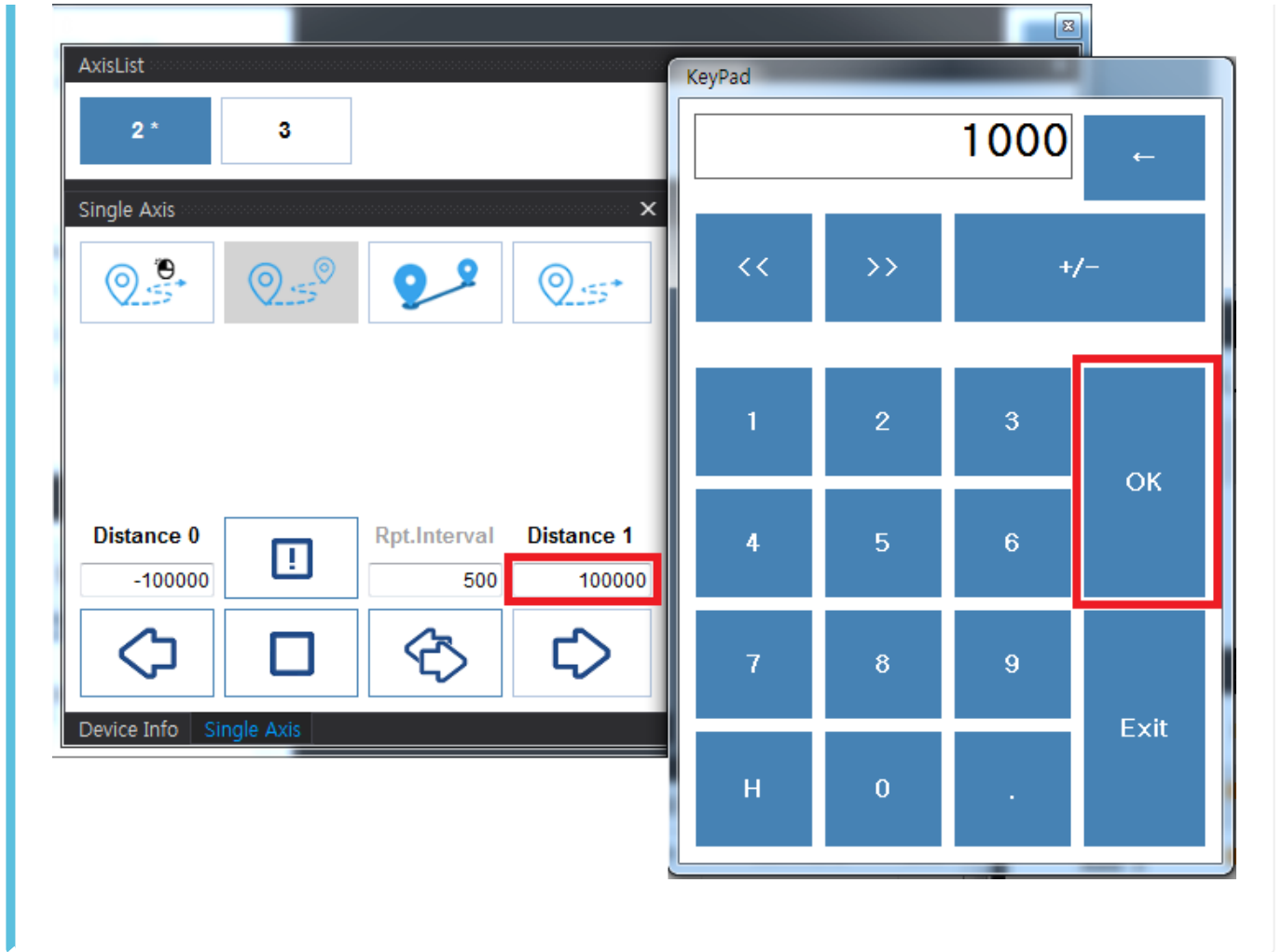
- Setup 버튼을 클릭해야 변경된 속도가 적용됩니다.
- 속도설정에 대한 내용은 **SetSpeed\_Sx**를 참조하시기 바랍니다.
- KeyPad에 대한 내용은 **KeyPad**를 참조하시기 바랍니다.

**이송**

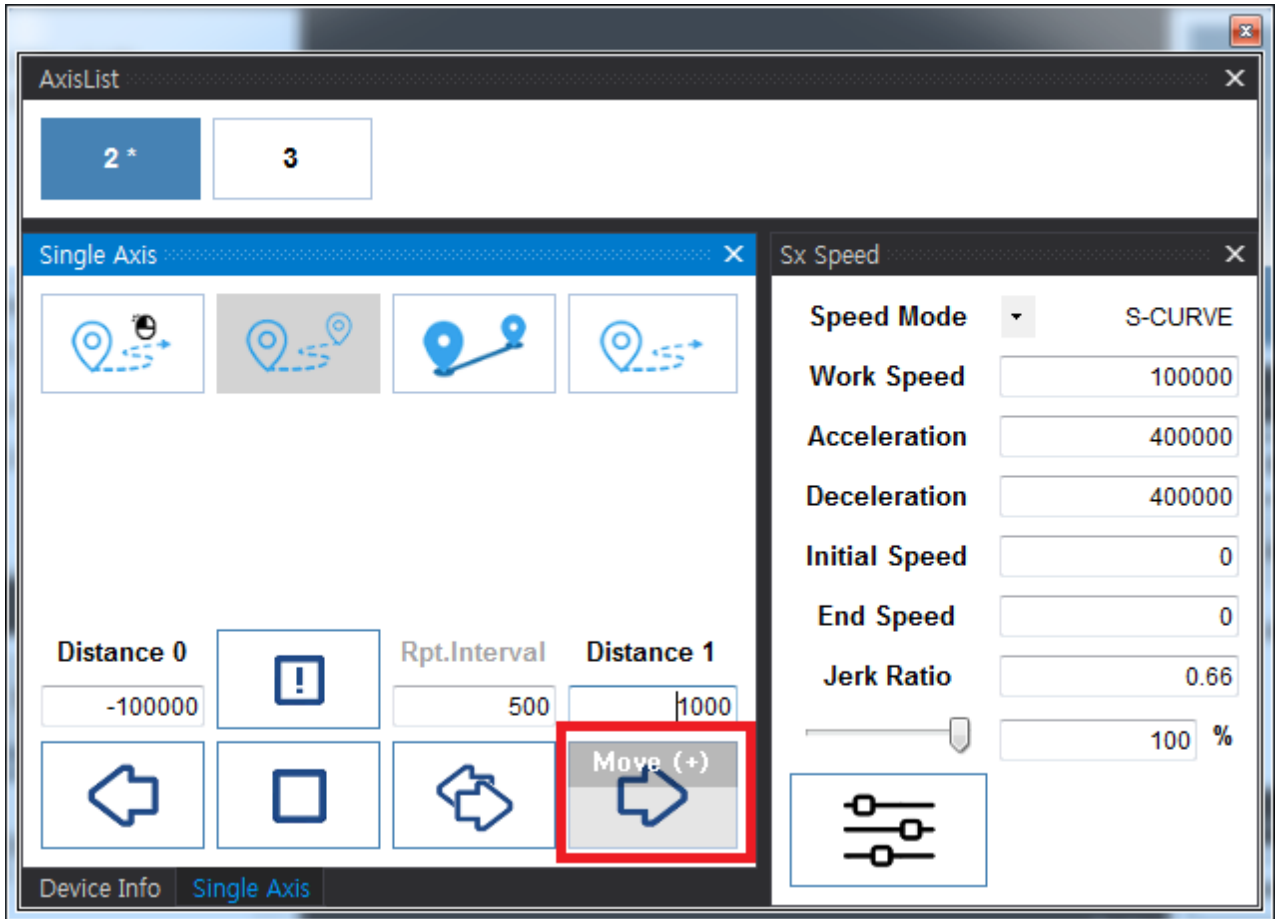
- 짧은 거리의 상대이송<sup>1)</sup>을 위해 RelativeMove-Mode로 변경합니다.



- Distance를 클릭하여 이송할 거리를 설정합니다.



- Move 버튼을 클릭하여 이송을 시작합니다.



- Position Monitor 에서 Command Position 과 Feedback Position을 비교하여 실제 이송이 이루어졌는지 확인합니다.
- Position Monitor에 대한 내용은 **Position Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

Reset	C.Position	F.Position	C.Speed	F.Speed	Torque
Axis 2	1 000	1 000	0	0	1.50
Axis 3	0	0	0	0	0.00

- Motor 분해능에 따라, 이송이 이루어졌으나 육안으로 확인하기 힘든 경우가 있습니다.
  - 이송 명령만큼 Feedback Position이 변경되었다면, 이송은 정상적으로 수행된 걸로 볼 수 있습니다.
  - 만약 육안으로 확인이 힘들다면, 이송 거리를 늘려서 다시 테스트하시기 바랍니다.
- 이송이 제대로 이루어지지 않았다면, 플랫폼에 따라 Trouble Shooting을 참조하시기 바랍니다.

- **EtherCAT TroubleShooting**
- **PCI\_Pulse TroubleShooting**를 참조하시기 바랍니다.
- **NEMO TroubleShooting**를 참조하시기 바랍니다.

1)

정해진 거리만큼 이송

From:

<https://www.comizoa.com/info/> - -

Permanent link:

[https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:25\\_begin:10\\_test\\_motion&rev=1544441508](https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:25_begin:10_test_motion&rev=1544441508)

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