

# Table of Contents

**Case 1** ..... 1

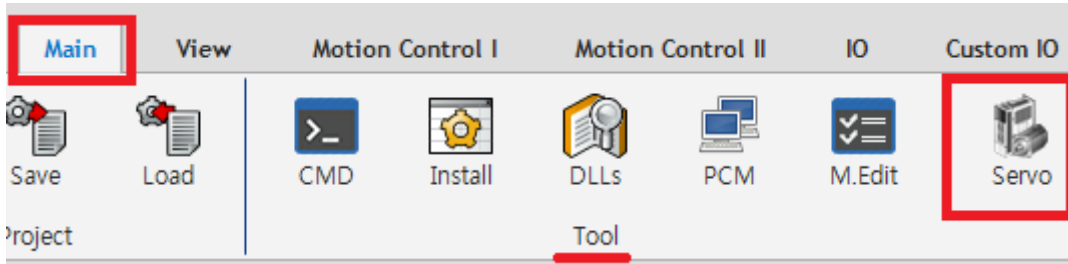
모터, 방향, 구동, 파나소닉, polarity

# 모터 구동방향 전환

× EtherCAT 모터의 구동방향을 반대로 바꾸는 방법에 대한 안내 페이지입니다.

## Case 1

1 ComilDE 의 Main 탭에서 **Servo** 실행

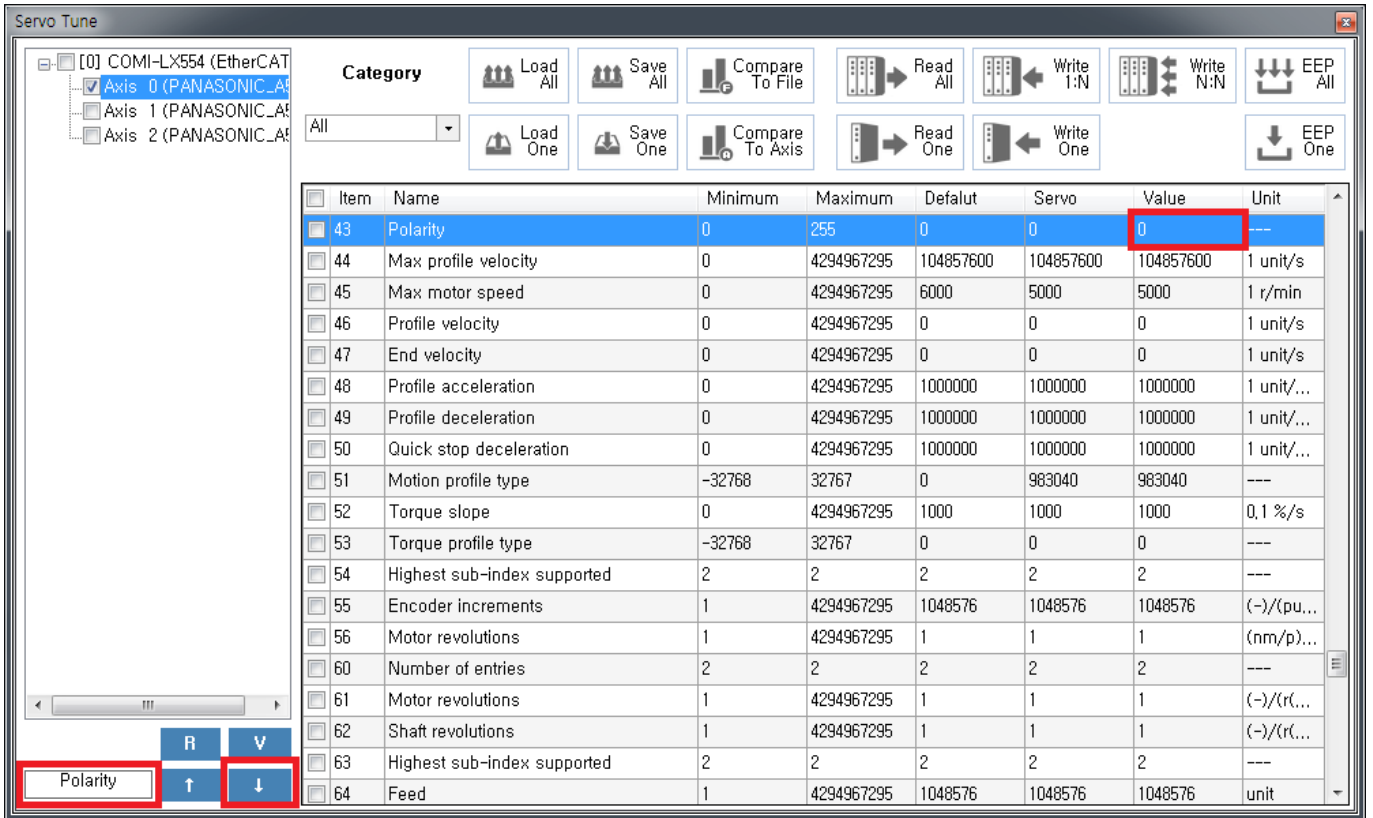


2 대상 축 (모터의 방향을 바꾸기 위한) 선택 후 **ReadOne** 클릭

The screenshot shows the 'Servo Tune' dialog box. The 'Axis 0 (PANASONIC\_A)' is selected in the tree view. The 'Read One' button is highlighted with a red box. The dialog box contains a table of parameters for the servo motor.

Item	Name	Minimum	Maximum	Default	Servo	Value	Unit
0	제조사 사용	0	1	1			---
1	제어 모드 설정	0	6	0			---
2	실시간 오토튜닝 설정	0	6	1			---
3	실시간 오토튜닝 기계 강성 설정	0	31	13			---
4	관성비	0	10000	250			1%
8	제조사 사용	0	1048576	0			---
9	제조사 사용	0	1073741824	1			---
10	제조사 사용	1	1073741824	1			---
11	지원 없음(모터 1회전당 출력 펄스 수)	1	262144	2500			1 Pulse/r
12	지원 없음(펄스 출력 논리 반전)	0	3	0			---
13	제 1 토크 한계	0	500	500			1%
14	위치 편차 과대 설정	0	134217728	100000			1 Pulse/r
15	애플루트 인코더 설정	0	2	1			---
16	회생 저항 외장 설정	0	3	3			---
17	외장 회생 저항 부하를 선택	0	4	0			---
0	제 1 위치 루프 게인	0	30000	480			0,1 /s
1	제 1 속도 루프 게인	1	32767	270			0,1 Hz
2	제 1 속도 루프 적분 시정수	1	10000	210			0,1 ms
3	제 1 속도 검출 필터	0	5	0			---

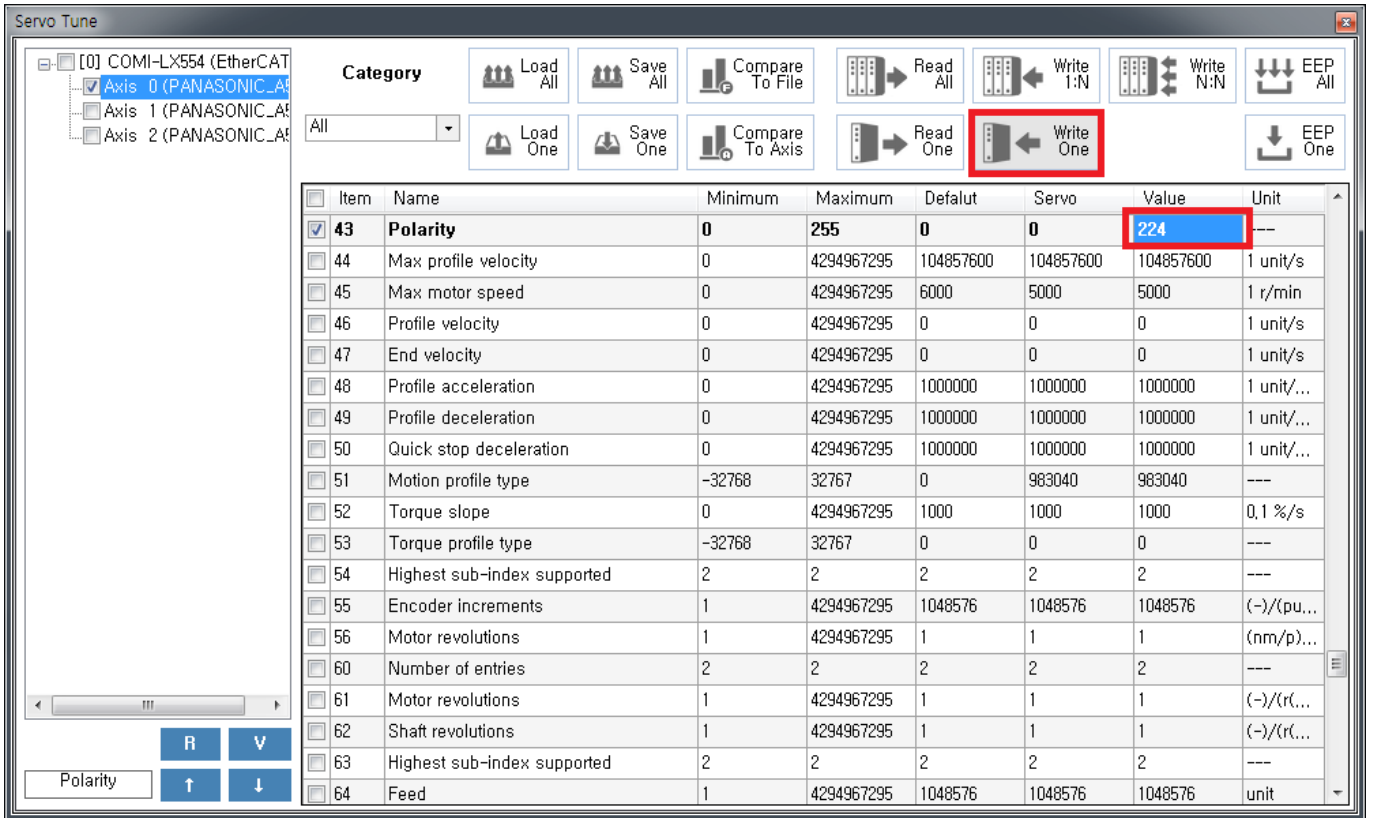
3 하단 검색창에 **Polarity** 입력 후 ↓ 클릭



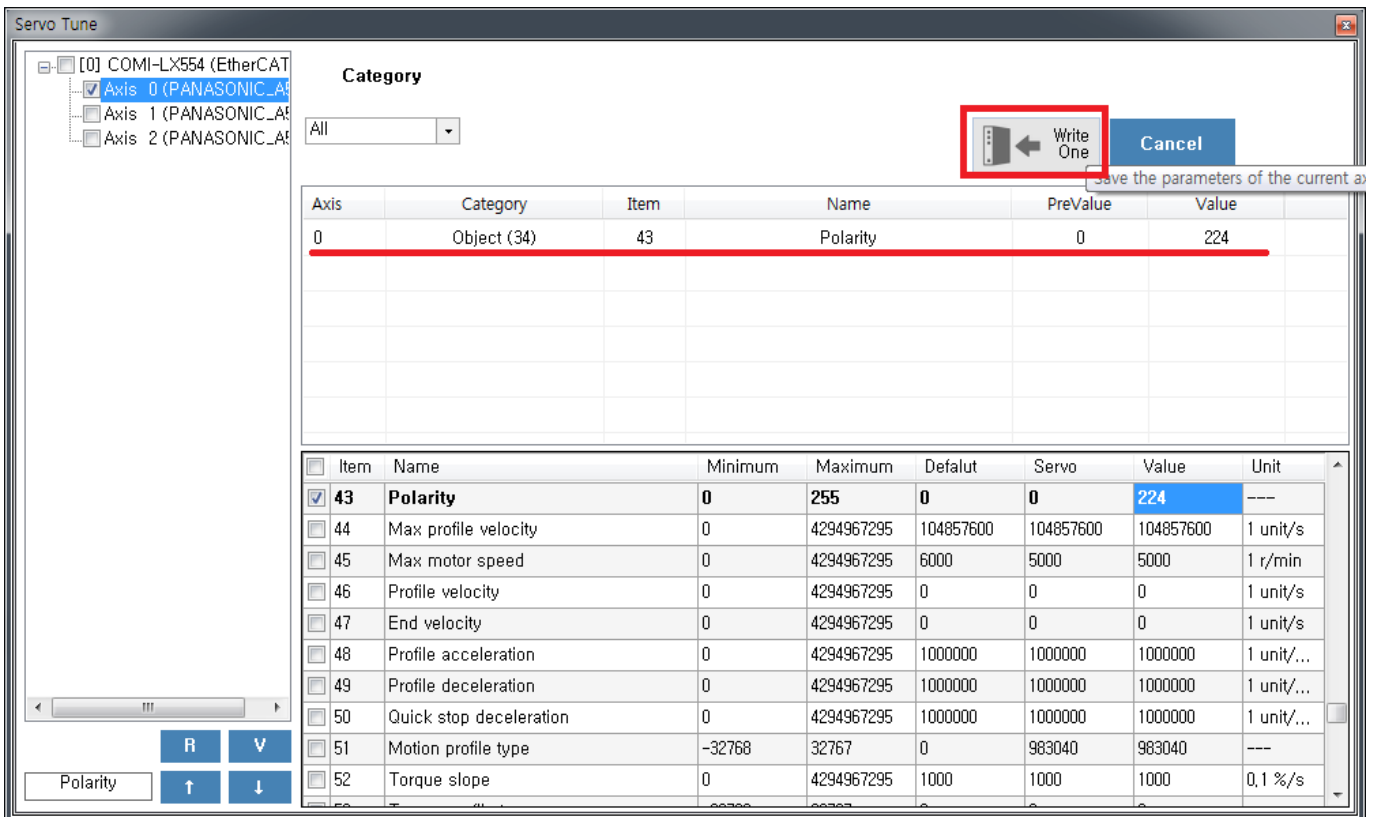
4 Value 칸을 클릭하여 값 변경

설정치	내용
0	위치, 속도, 토크의 부호 반전 없음
224	위치, 속도, 토크의 부호 반전 있음
상기 이외	

5 WriteOne 클릭



### 6 변경 값 확인 후 WriteOne 클릭



### 7 EepRom 버튼 클릭

Item	Name	Minimum	Maximum	Default	Servo	Value	Unit
43	Polarity	0	255	0	224	224	---
44	Max profile velocity	0	4294967295	104857600	104857600	104857600	1 unit/s
45	Max motor speed	0	4294967295	6000	5000	5000	1 r/min
46	Profile velocity	0	4294967295	0	0	0	1 unit/s
47	End velocity	0	4294967295	0	0	0	1 unit/s
48	Profile acceleration	0	4294967295	1000000	1000000	1000000	1 unit/...
49	Profile deceleration	0	4294967295	1000000	1000000	1000000	1 unit/...
50	Quick stop deceleration	0	4294967295	1000000	1000000	1000000	1 unit/...
51	Motion profile type	-32768	32767	0	983040	983040	---
52	Torque slope	0	4294967295	1000	1000	1000	0,1 %/s
53	Torque profile type	-32768	32767	0	0	0	---
54	Highest sub-index supported	2	2	2	2	2	---
55	Encoder increments	1	4294967295	1048576	1048576	1048576	(-)/(pu...
56	Motor revolutions	1	4294967295	1	1	1	(nm/p)...
60	Number of entries	2	2	2	2	2	---
61	Motor revolutions	1	4294967295	1	1	1	(-)/(r(...
62	Shaft revolutions	1	4294967295	1	1	1	(-)/(r(...
63	Highest sub-index supported	2	2	2	2	2	---
64	Feed	1	4294967295	1048576	1048576	1048576	unit

8 하단 Log 창에서 상기 과정이 정상적으로 동작되었는지 확인

Time	Channel	Code	Command	Info
16:32:00,425	Servo Tune	100	StateComplete	Param-loading complete
16:34:12,572	Servo Tune	100	ServoParamSet	Param-Writing(1:1) Complete
16:34:42,127	Servo Tune	100	EepOne	Write Complete

× 모든 과정 종료 후 반드시 서보의 전원을 재투입 해야 합니다.

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

Permanent link: [https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:servotunes:60\\_polarity&rev=1540972162](https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:servotunes:60_polarity&rev=1540972162)

Last update: 2024/07/08 18:23