

Table of Contents

| | |
|----------------|---|
| Case 1 | 1 |
| AddInfo | 1 |
| Cause | 1 |
| Solution | 1 |
| Case 2 | 1 |
| AddInfo | 1 |
| Cause | 1 |
| Solution | 1 |

ethercat, 이더캣, 홈복귀, homing, -21070, 에러, 실패

Error : -21070

× 홈복귀 중 -21070 (Homming Start Timeout) 에러 발생에 대한 안내 페이지입니다.

Case 1

AddInfo

- (-)방향으로 원점을 찾아가는 원점복귀 모드에서 원점복귀를 시작
- (-)방향으로 이송을 시작 후 원점센서(또는 NOT센서)를 감지한 후에 정지
- 이후 -21070 (Homming Start Timeout) 에러가 발생

Cause

- POT 센서가 감지되어 (+) 방향으로 이송 못함

Solution

- POT 센서를 OFF로 유지

Case 2

AddInfo

- 서보가 주관하는 원점복귀 모드를 실행
- 모터는 전혀 움직이지 않고, -21070 (Homming Start Timeout) 에러가 발생
- 파나소닉 드라이버에서 발생

Cause

- SDO 0x6080 (Max motor speed) 값이 0으로 설정 ¹⁾

Solution

- SDO 0x6080 의 값을 3000으로 설정
- 또는 ecmSxCfg_SetMaxSpdOfCT() 함수를 이용해서 MaxSpd 값을 3000으로 설정 ²⁾
- 또는 마스터 주판 홈복귀 모드 사용 ³⁾

1)

Omron 등 일부 드라이버는 0x607F (Max Profile Speed) 사용

2)

Omron 등 0x607F 를 사용하는 드라이버는 ecmSxCfg_SetMaxProfSpdOfCT() 사용

3)

100번 이상의 홈모드 사용

From:

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

Permanent link:

https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=platform:ethercat:100_api:5_errorcode:21070&rev=1544503471

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