

Table of Contents

| | |
|-----------|---|
| 준비 | 1 |
| 설정 | 1 |
| 테스트 | 4 |

DriverIO

× 402 Profile을 준수하는 Driver에 포함된 Digital Output Signal의 테스트 안내 페이지입니다.

준비

- Firmware 1.94 이상에서 테스트 가능합니다.
- ComiIDE v1.4.1.0 이상에서 테스트 가능합니다.

설정

Setup

Basic

Platform

Form

HotKey

Device

EtherCAT

OK

Initial AIState

AI State OP

NetID

Net ID Net 0

Motion IO

MotionIO Show

Software Emergency

StopMode Emergency Stop

Hardware Emergency

Enable

StopMode Emergency Stop

Input Filter Cycle Count

Channel List

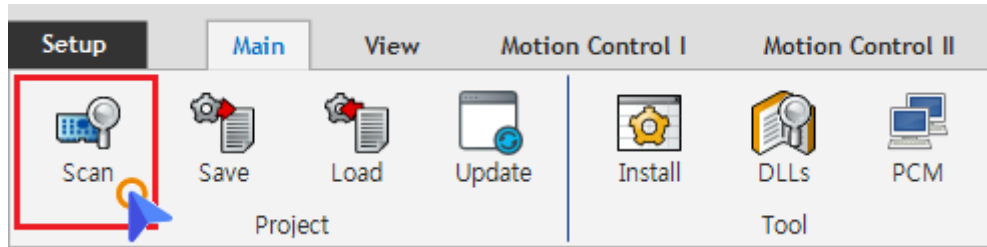
| No | Type | Slave | Index | Invert | Type |
|----|------|-------|-------|--------|----------------|
| | | | | | Global Channel |
| | | | | | Slave |
| | | | | | Channel |

Type Global Channel

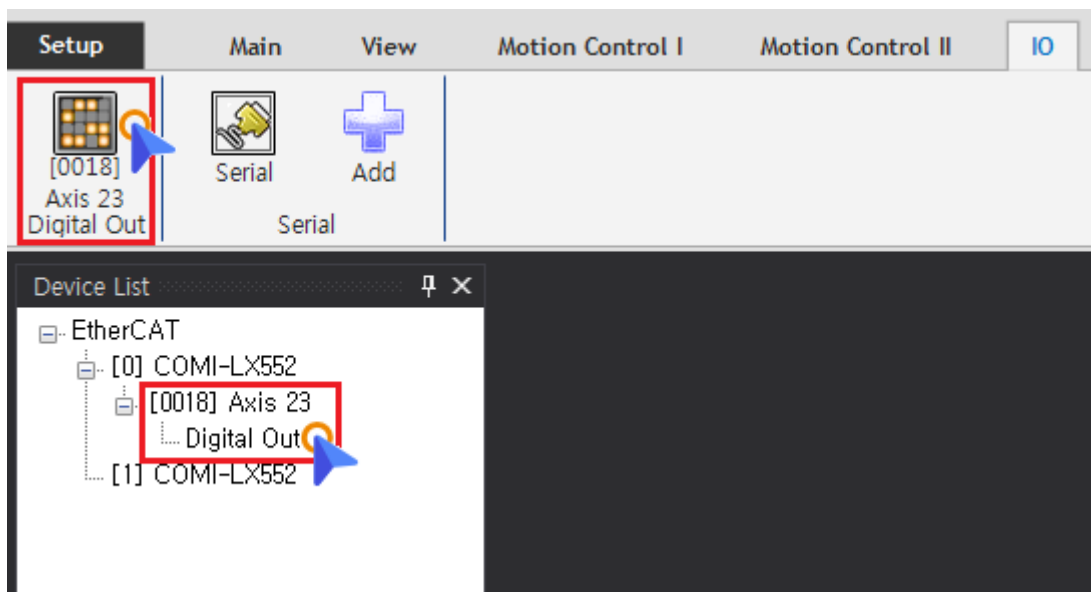
Slave

Channel

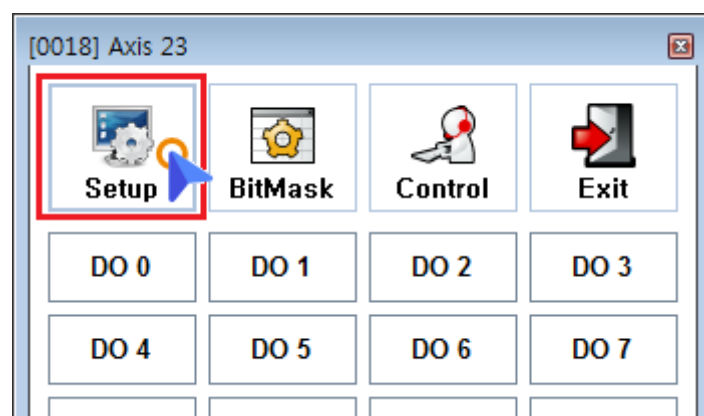
- **Menu - EtherCAT Page**에서 **MotionIO**를 'Show'로 선택한 후 **OK** 버튼을 클릭합니다



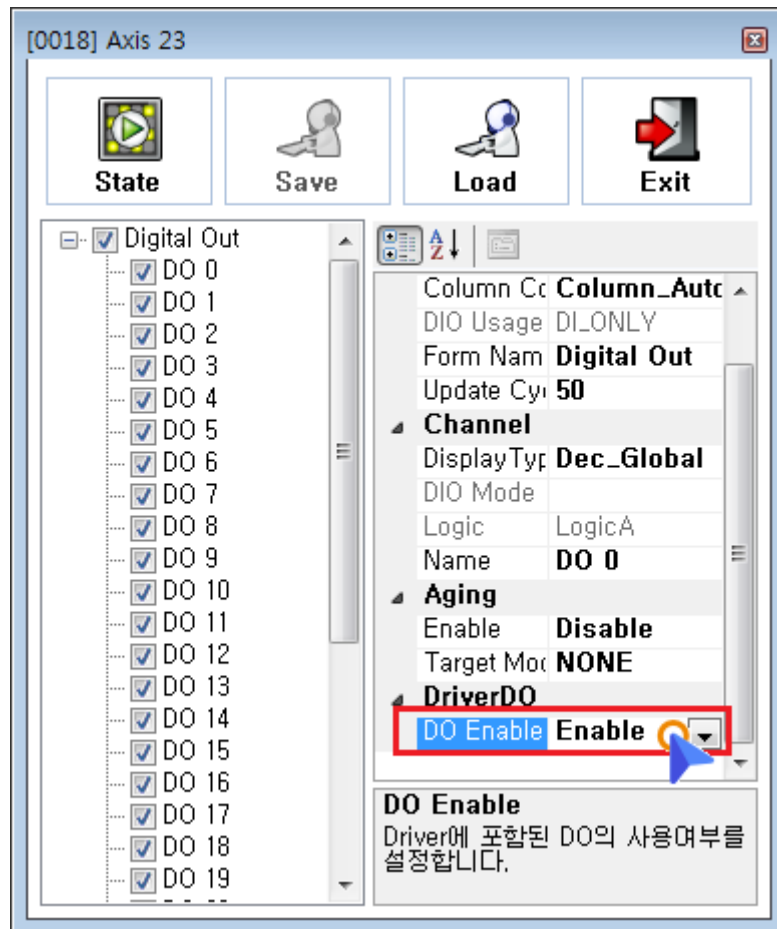
- **Scan** 버튼을 클릭하여, 스캔을 재실행합니다.



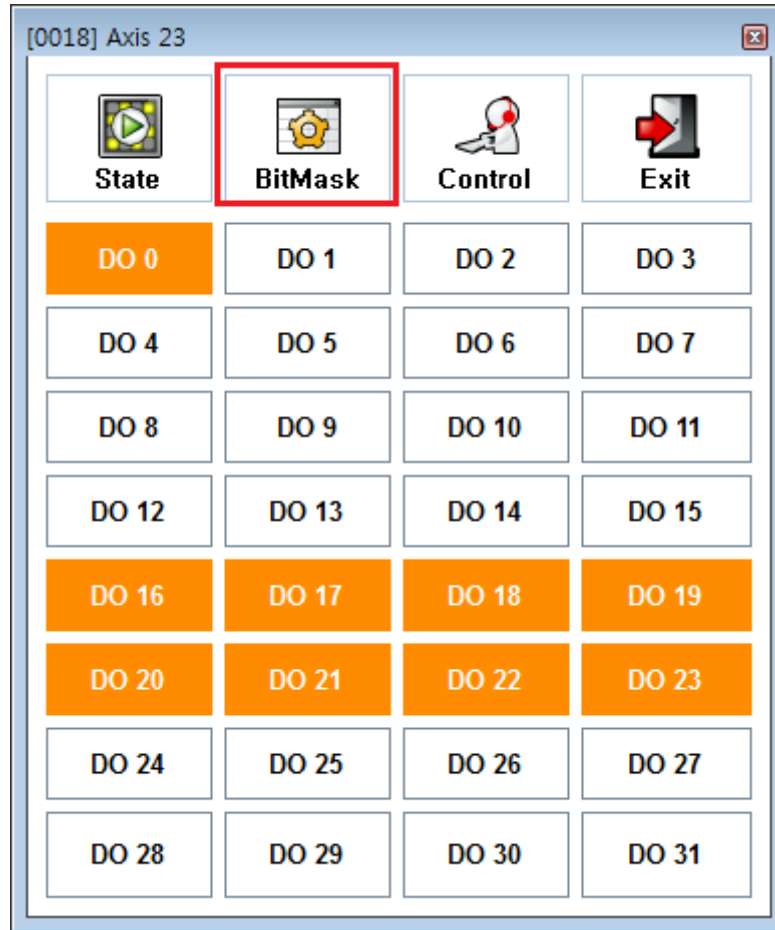
- Device List에서 Axis와 Axis에 포함된 'Digital Output'이 정상적으로 표시되는지 확인합니다.
 - **MotionIO**가 'Hide'인 경우, Device List에 Axis가 표시되지 않습니다.
- Device List에서 'Digital Output'을 클릭하면, 제어 창이 표시됩니다.
 - **Menu - IO** 탭에서 Axis가 'Digital Output'으로 표시되며, 버튼 클릭 시 동일하게 제어 창이 표시됩니다.



- 제어창의 **Setup** 버튼을 클릭합니다.



- **DriverDO** 탭의 **DO Enable**을 'Enable'로 변경합니다.
 - DO Enable은 이후 변경할 BitMask값을 저장하는 역할입니다.
 - 일회성 테스트인 경우, 설정하지 않아도 무방합니다.



- **BitMask** 버튼을 클릭합니다.
- 사용할 BitMask를 클릭하여 해당 Bit를 Enable로 변경합니다.
 - Bit는 채널을 의미합니다.
 - 사용 가능한 채널은 각 드라이버의 매뉴얼을 참조하시기 바랍니다.
 - 일반적으로 Bit0 은 Motor의 Break 신호로 사용하며, Bit16~Bit31 을 범용으로 사용합니다.

테스트

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

Permanent link:
https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=platform:ethercat:70_users_guide:10_howto:test_driverio&rev=1588049757

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