

Table of Contents

- 이송 후 **Command & Feedback** 불일치 1
- Case 1 1
- Cause 1
- Solution 1
- Case 2 1
- Cause 1
- Solution 1

이송 후 Command & Feedback 불일치

× 명령내린 좌표와 실제 이동한 좌표가 일치 하지 않는 경우에 대한 안내 페이지입니다.

Case 1

Cause

- 구동 명령 함수 중 ToStart() 함수군(절대좌표 이동명령을 시작하고 바로 반환되는 함수들)을 사용하는 경우에는 반드시 현재 이동명령이 완료 되었는지를 구동 함수에 맞는 IsDone() 함수를 사용하여 체크한 후 다음 명령을 수행해야 합니다.
- 그렇지 않은 경우 절대 좌표 체계가 불일치할 수 있습니다

Solution

- IsDone() 함수를 이용하여 체크한 후 다음 명령을 수행해야 합니다

Case 2

Cause

- 모터의 응답성이 느린 경우 Inposition을 사용하지 않거나 Inposition Range가 크다면, IsDone()이 확인된 시점에 아직 모터는 구동중일 수 있습니다.
- 이 시점에 다음 이송명령이 수행된다면, 완료 위치가 불일치 할 수 있습니다.

Solution

- 모터의 응답성을 높이거나, Inposition Range를 낮춥니다.

From:

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

Permanent link:

https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=platform:pulse:troubleshooting:move:inaccurate_positiond&rev=1559034208

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