

Table of Contents

- ComilDE 1
- Intro 1
- 지원 기능 1
- # Basic 1
- # Advanced 2
- # Setup & Monitor 3
- # Trace 4
- # Tool 4
- # IO 5
- Configurator : 이더넷 환경 설정 6
- ServoTunes : 서보 파라메타 편집기 7
- Gantry 7
- Shell 8
- History 8
- Platform - EtherCAT 8

임시 위키 입니다.

ComiIDE

ComiIDE

Intro

ComiIDE의 소개페이지 입니다.

- [ComiIDE is](#)
- [History](#)
- [지원 기능](#)
- [지원 제품 목록](#)

지원 기능

ComiIDE에서 지원하는 기능에 대한 안내 페이지입니다.

Basic



Home Return

원점 복귀



SingleAxis

단축 이송



MultiAxis

다축 이송



IxLine

직선 보간 이송



IxArc

원호 보간 이송



IxSpline

자유곡선 보간 이송

**IxHelical**

원호 보간 이송 + 직선 보간 이송

**PT Motion**

위치-시간 테이블을 이용한 보간 이송

**IxMprLin2x**

연속된 직선 보간 이송 시 모서리에 자동으로 원호 삽입

**IxVia**

경유점 지정, 경유점 통과시 자동으로 원호 삽입

**Master-Slave**

마스터축에 동기화된 슬레이브축 제어

Advanced**ListMotion**

작업 예약 후 일괄 수행

**CMP**

지정된 위치에서 트리거 자동 출력

**CMP AB**

두 축의 위치 관계를 이용한 트리거 자동 출력

**Velocity / Torque**

속도, 토크 제어

**Auto Torque**

위치제어 완료 후 지정된 조건이 충족될 때까지 자동으로 토크 출력

**Multi Torque**

대상축의 위치에 따른 제어축의 토크 자동 변환

**Gantry**

보상 테이블을 이용한 1차원 위치 자동 보상

**2D Position Correction**

보상 테이블을 이용한 2차원 위치 자동 보상

**Collision Avoidance**

축을 공유하는 여러 기구물에 대한 충돌 방지

**LATCH**

신호 입력 시의 위치값 저장, 확인

**External Switch**

외부 스위치에 의한 모션 제어

**Manual Pulsar**

MPG등을 이용한 PA/PB 입력 신호에 동기되는 모션 제어

**Dispensor**

AD Library 를 이용한 Dispensor 특화 기능

**Motion Path**

위치 데이터 생성, 편집을 위한 GUI 툴

**Sync Axis**

타축 동기 구동

**Slow Down**

범용 디지털 신호 입력에 의한 속도 변경

**Ext Stop**

범용 디지털 신호 입력에 의한 정지

**TouchProbe**

센서 입력 순간의 모터 위치 저장(래치)

Setup & Monitor**Motion Setup**

모션 제어 환경 설정

**HomingSpeed**

홈복귀 속도 설정

**SxSpeed**

단축 이송 속도 설정

**IxSpeed**

보간이송 속도 설정

**Version Compare**소프트웨어¹⁾ 버전 호환 확인**Motor Monitor**

드라이버의 상태, 모션 상태 확인

**Position Monitor**

위치, 속도, 카운터, 토크 확인

**MIO Monitor**

NOT,POT,ALM 등 MotionIO 확인

**AImonitor**

EtherCAT의 AIState, CRC 확인

**NetState**

EtherCAT 통신상태 확인

**EscState**

ESC 상태 모니터링

Trace**DLL Trace**

API 호출 상황 trace

**State Trace**

위치, 속도, 토크, MotorState 등 trace

**3D Emulator**

위치를 3차원 좌표에서 trace

**Graph**

속도, 토크, 편차 등을 그래프로 trace

**Interrupt Trace**

인터럽트 발생 여부 trace

**Register Trace**

레지스터의 값 trace

**Motor Performance Trace**

모터의 편차, 부하에 관한 상세내용 trace

Tool**Shell**

Shell을 이용한 Api 호출, 단위테스트, logging 지원

**Install (Installer)**

Driver, Library 자동 설치

**DLLs (Dll finder)**

Load 된 DLL을 찾아 관련 정보 제공

**PC (PC Monitor)**

PC 자원 사용량, 부하량, Threshold 측정

**M.Edit : Motion Editor**

Shell과 Task를 이용한 Motion 편집기

**Servo : ServoTunes**

네트워크 타입 서보 파라미터 편집기

**FW (Firmware Downloader)**

Firmware Download, Updaload, Compare

**Config**

EtherCAT 환경 설정용 Configurator

**SlaveRW**

EtherCAT Slave 제품의 SDO, Register, EEPROM 를 Read, Writer, Update

**Alarm History**

EtherCAT Driver의 Alarm 발생 내역을 확인

**PDO (PDO Editor)**

EtherCAT Driver의 Config 된 PDO Data 실시간 Read / Write

IO**Digital Input**

범용 디지털 입력 신호 확인

**Digital Output**

범용 디지털 출력 신호 제어, 확인

**Analog Input**

범용 아날로그 입력 신호 확인

**Analog Output**

범용 아날로그 출력 신호 확인

**Counter**

펄스 신호 입력 확인, 출력

**Serial**

시리얼 입력 확인, 출력

**Custom DI**

연결된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 품 생성



Custom DO

연결된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

Configurator : 이더넷 환경 설정

Configurator 및 Configuration 에 대한 안내 페이지입니다.

Config

- [Configurator](#)
- [Configuration](#)

Description

- [Project 관리](#)
 - Slave List 비교
- [Setup : Configuration Option 설정](#)
- [TopologyView](#)
 - Topology, AIStatus, AIStatus Error 확인,
 - Port 상태, **InPort - OutPort** 오삽입, DC Delay 확인
- [Net Info](#)
 - Cycle Time, Process Time, Logic Memory 확인
 - DI, DO, AI, AO Channel Map
- [Slave Info](#)
 - Address, SyncMode, DeviceType 변경
- [Process Data](#)
- [Slot Info](#)
- [Addressing](#)
 - IO Module에 대한 Channel Mapping 방식 설정
 - Auto Addressing
- [Distibuted Clock Delay 측정](#)
- [Reverse Connected Slave](#)
- [Module Change](#)

Trouble Shooting

- [Scan Error](#)
- [Master Device 초기화 실패](#)
- [주소 확인 실패](#)
- [Master-DC 확인 실패](#)
- [OP 전환 실패](#)

ServoTunes : 서보 파라메타 편집기

Info

- [ServoTunes?](#)
- [지원제품](#)

Guide

- [기능소개](#)
- [사용 예시: 모터 구동 방향 변경](#)
- [파일로 저장 & 불러오기](#)
- [드라이버로 기록\(전송\)](#)
- [10진수 or 16진수 표시](#)
- [MotionIO 할당 & 로직 변경](#)

Gantry

Info

- [Gantry?](#)
- [커미조아의 갠트리 보상 특징](#)
- [갠트리 보상 시 성능 차이](#)

Guide

- [간트리 적용하기](#)
- [토크를 이용한 보상 맵 작성](#)
- [Gantry 적용 확인](#)

Trouble Shooting

Shell

Info

- [Shell?](#)

Guide

- [기본 명령어](#)
- [Normal Mode : API 호출](#)
- [Log Mode : API 반복 호출 및 로깅](#)
- [RunTime Mode : API 수행 시간 측정](#)
- [Timer Resolution](#)

Trouble Shooting

History

Platform - EtherCAT

EtherCAT

EtherCAT Type 제품 사용 안내서입니다

- API
 - API Description
 - ecGn
 - ecGn_LoadDevices
 - ecmSx
 - ecmSxCfg_SetUnitDist
 - ecNet
 - ecNet_GetAIState
 - ecNet_GetCfgSlaveCount
 - ecNet_GetVerInfo
 - ecNet_IsBootCompt
 - ecNet_ScanSlaves
 - ecNet_SetAIState
 - Error Code
 - ErrorCode : -21056
 - ErrorCode : -21070
 - ErrorCode : -21072
 - ErrorCode : -21086
 - ErrorCode : -5
 - ErrorCode : -8
 - Example
 - Check Reverse Connection
 - CMP One
 - List Motion
 - Version Compare
 - Info
 - netID
- Info
 - Touch Probe
 - Homing with TouchProbe
 - IDE를 이용한 동작 확인
 - Touch Probe Setup
 - Touch Probe 소개
 - 지원 여부 확인
 - Zero Vibration
 - ESI File
 - EtherCAT State Machine
 - Object
 - 동기 모드 (SyncMode)
- Intro
 - 호환제품 목록
 - CKD
 - Leadshine
 - MKS
 - Nidec
 - Oriental
 - VEICHI
 - YASKAWA
 - EtherCAT Devices
 - EtherCAT Hardware Master
 - EtherCAT Type

- EtherCAT 개요 및 특징
- ETS-MT02H
- HW Master 기능
- HW Master 기능 및 성능
- HW Master 모션 성능 사양
- HW Master 성능
- Setup
 - Config
 - Description
 - Addressing
 - Distributed Clock Delay 측정
 - Module Change
 - Net Info
 - Process Data
 - Project Manager
 - Reset
 - Reverse Connection Check
 - Setup
 - Slave Info
 - SlotInfo
 - Topology View
 - Trouble Shooting
 - Connection Check
 - Device Boot Failed
 - EEPROM Read / Write Failed
 - Master-DC Invisible
 - OP 전환 실패
 - Scan Error
 - 주소 읽기 실패
 - Configuration : 이더넷 환경 설정
 - Configurator
 - Device Install
 - 12V 전원 공급
 - Device ID
 - Device 설치
 - 동작 상태 확인
 - 통신 상태 확인
 - Stand Alone EtherCAT
 - Daemon
 - 통신 설정
 - 슬레이브 연결 (TOPOLOGY)
 - 라인
 - 링 + 링
 - 링(이중화)
 - 링(이중화) + 트리
 - 트리
 - 트리 + 링(이중화)
 - Setup Guide
 - Setup Guide - StandAlone
- User's Guide

- Cookbook C#
 - System Initialize
 - API
 - Code
 - Summary
- Homing
 - Home Mode
 - Master HomeMode
 - 원점복귀 속도에 따른 완료 위치 편차
 - 자동원점검색
 - 터치프로브 사용 시의 원점복귀 완료 위치
- HowTo
 - DriverIO
 - Station Alias Selection Change
 - 기본 PDO MAP 변경
 - 슬레이브의 State 변경
- Trouble Shooting
 - [FASTECH] ServoOn 명령 시 진동 후 알람 발생
 - DeviceLoad 시 Firmware Down
 - ELMO : 속도제한
 - ELMO : 주소 설정 실패
 - ETS DO 모듈 초기화시 출력 문제
 - ETS-DO 모듈 접점 유지 기능 변경
 - LS MECAPION : SafeOP 전환 실패
 - PANASONIC : Alarm 24.0
 - PANASONIC : Alarm 80.6
 - PANASONIC : Alarm 85.3
 - PANASONIC : Alarm 88.1
 - PANASONIC : 전자기어비가 설정 실패
 - TouchProbe 동작 실패
 - 리밋 감지 시 홈복귀 동작 실패
 - 소음 & 진동
 - 이상 데이터 확인
 - 토크 제어 실패
 - 토크 확인 실패
 - 홈복귀 완료 위치 틀어짐
 - 홈복귀(드라이버 제공) 시작 실패

1)

Firmware, Driver(WDM), Library(DLL)

From:

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

Permanent link:

<https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=start&rev=1587961737>Last update: **2024/07/08 18:22**