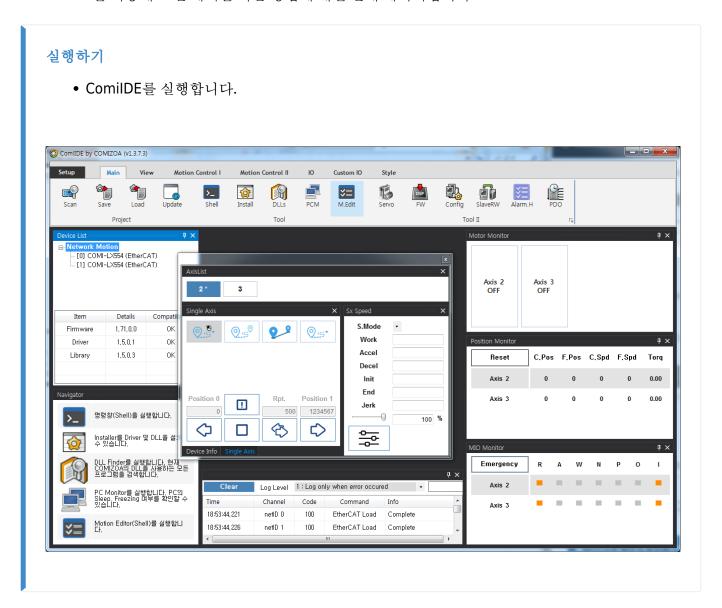
# **Table of Contents**

실행하기	. ]
Servo On	. 2
Motor State	
축 선택	
속도설정	
이송	
0	

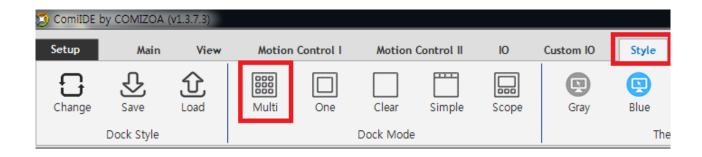
2025/11/06 22:58 1/10 Test - Motion

# 모션 제어 시작하기

x ComilDE를 이용해 모션 제어를 하는 방법에 대한 안내 페이지입니다.



• 실행된 화면이 보기와 다를 경우, Style - Multi를 클릭합니다.



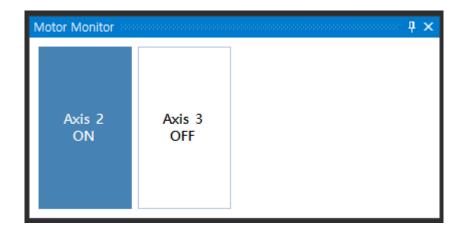
2025/11/06 22:58 2/10 Test - Motion

#### Servo On

• Motor Monitor의 상태가 다음과 같은지 확인합니다.



• 원하는 축을 클릭하여 Servo\_On 상태로 변경합니다.

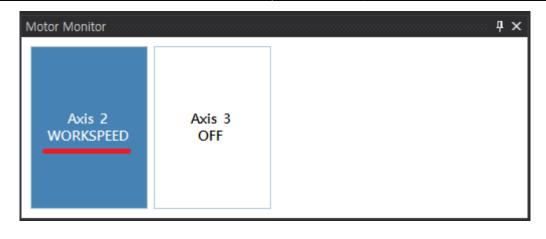


- Motor Monitor는 Motor의 상태를 나타냅니다. 현재 상태는 ServoOn 이후 Stop 상태입니다.
- Motor Monitor에 대한 내용은 Motor Monitor를 참조하시기 바랍니다.

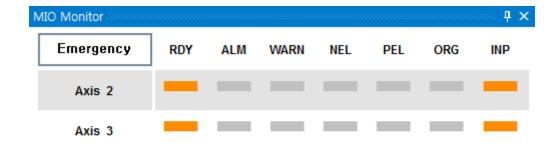
#### **Motor State**

• Motor가 이미 구동 중이거나, 알람이 발생한 경우 해당 상태값을 표시합니다.

2025/11/06 22:58 3/10 Test - Motion



- Motor 상태가 Alarm으로 표시되는 경우, 알람 원인을 제거한 후 클릭하면 알람 클리어가 됩니다.
- 알람 클리어 후 다시 클릭하면, Servo-On 상태로 변경됩니다.
- MIO Monitor를 확인하여 Motor가 구동 가능한 상태인지 확인합니다.

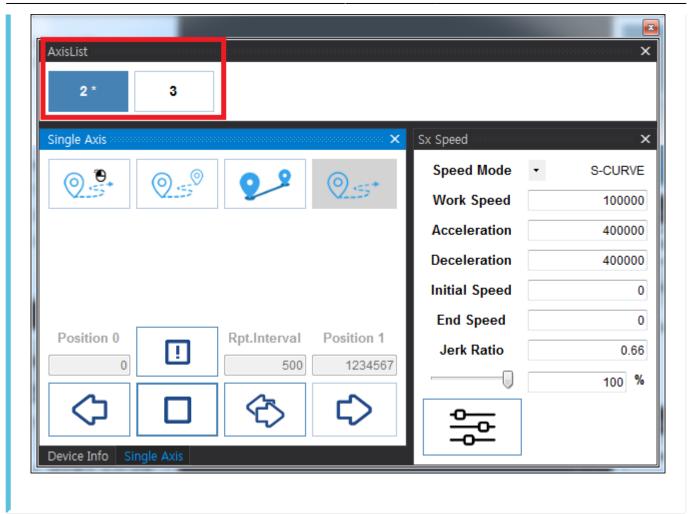


- 일반적으로, Alarm이 발생하였거나, PEL (Limit+) / 또는 NEL(Limit-)에 신호가 들어와 있는 경우, 모터 구동이 되지 않을 수 있습니다.
- Ready 신호를 지원하는 서보라면, RDY에 신호가 들어와야 합니다.
- MIO Monitor에 대한 내용은 MIO Monitor를 참조하시기 바랍니다.

#### 축선택

• AxisList에서 이송할 축을 선택합니다.

2025/11/06 22:58 4/10 Test - Motion

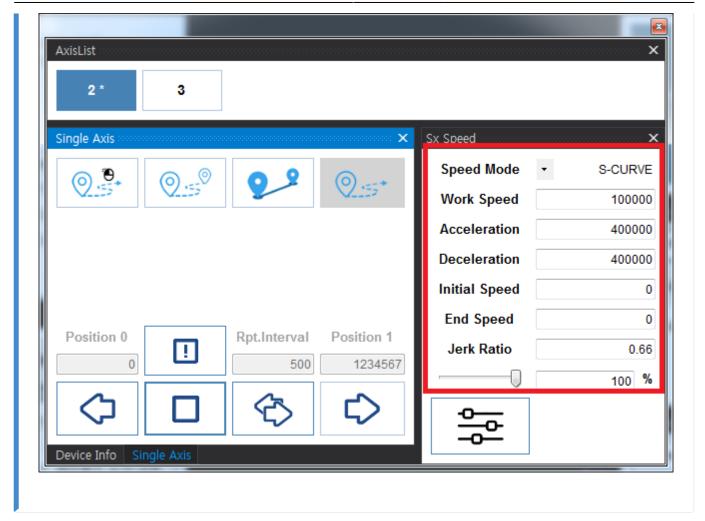


• AxisList에 대한 내용은 AxisList를 참조하시기 바랍니다.

## 속도설정

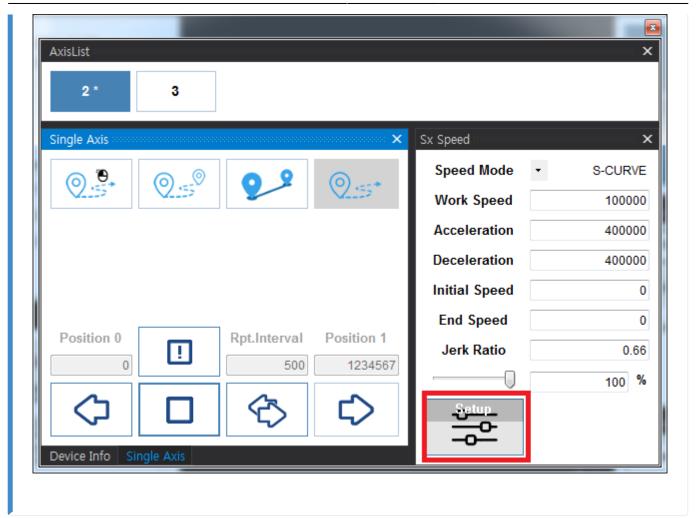
• 선택된 축의 속도를 설정합니다.

2025/11/06 22:58 5/10 Test - Motion



• 모터의 분해능에 따라 모터가 빠르게 움직일 수 있으므로, 안전을 위해 최대한 낮은 속도로 이 송하는게 좋습니다.

2025/11/06 22:58 6/10 Test - Motion

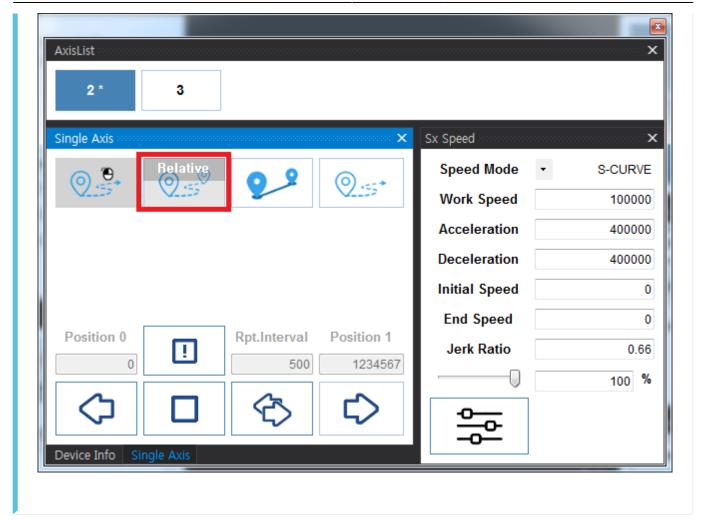


- Setup 버튼을 클릭해야 변경된 속도가 적용됩니다.
- 속도설정에 대한 내용은 SetSpeed\_Sx를 참조하시기 바랍니다.
- KeyPad에 대한 내용은 KeyPad를 참조하시기 바랍니다.

## 이송

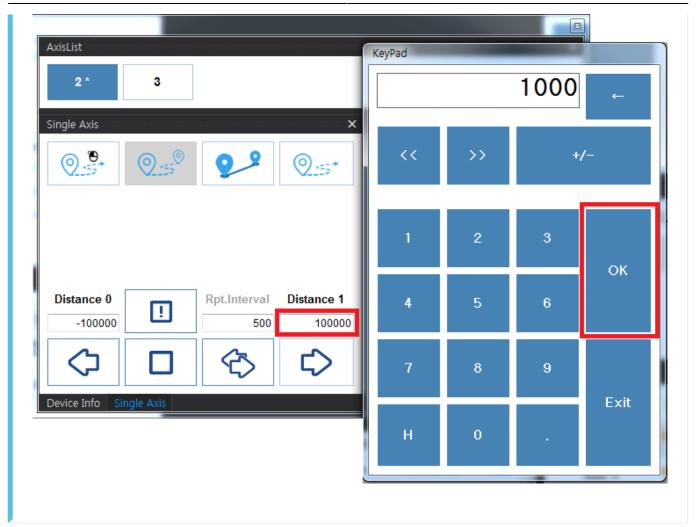
• 짧은 거리의 상대이송<sup>1)</sup>을 위해 RelativeMove-Mode로 변경합니다.

2025/11/06 22:58 7/10 Test - Motion



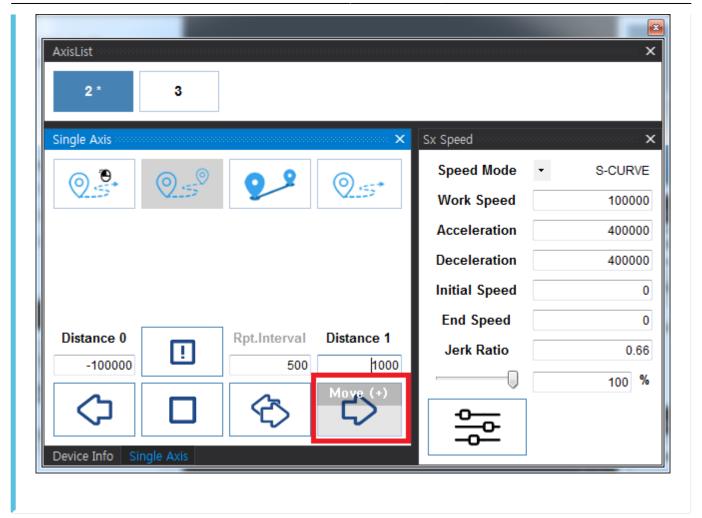
• Distance를 클릭하여 이송할 거리를 설정합니다.

2025/11/06 22:58 8/10 Test - Motion

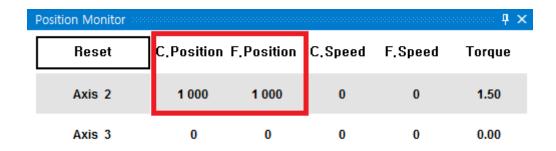


• Move 버튼을 클릭하여 이송을 시작합니다.

2025/11/06 22:58 9/10 Test - Motion



- Position Monitor 에서 Command Position 과 Feedback Position을 비교하여 실제 이송이 이루어졌는지 확인합니다.
- Position Monitor에 대한 내용은 Position Monitor를 참조하시기 바랍니다.



- Motor 분해능에 따라, 이송이 이루어졌으나 육안으로 확인하기 힘든 경우가 있습니다.
  - 이송 명령만큼 Feedback Position이 변경되었다면, 이송은 정상적으로 수행된 걸로 볼수 있습니다.
  - 만약 육안으로 확인이 힘들다면, 이송 거리를 늘려서 다시 테스트 하시기 바랍니다.
- 이송이 제대로 이루어지지 않았다면, 플랫폼에 따라 Trouble Shooting을 참조하시기 바랍니다.

2025/11/06 22:58 10/10 Test - Motion

- EtherCAT TroubleShooting
- PCI\_Pulse TroubleShooting를 참조하시기 바랍니다.

◦ NEMO TroubleShooting를 참조하시기 바랍니다.

1

정해진 거리만큼 이송

From:

http://comizoa.com/info/ - -

Permanent link:

http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:25\_begin:10\_test\_motion&rev=1544440881

Last update: 2024/07/08 18:23