

# Table of Contents

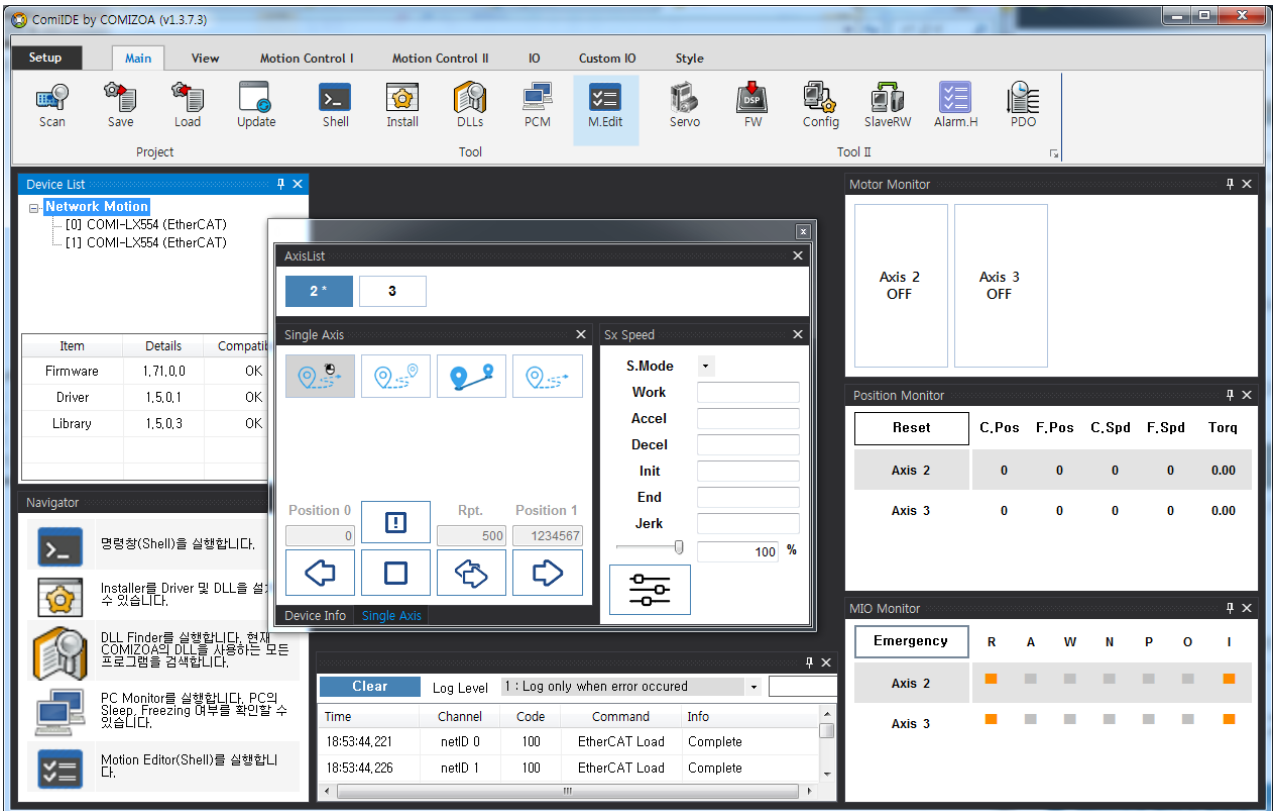
<b>Test - Motion</b> .....	1
실행하기 .....	1
실행 확인 .....	2
Servo On .....	3
Motor State .....	3
축 선택 .....	5
속도설정 .....	5
이송 .....	7
이송확인 .....	9
이송 실패 .....	11

# Test - Motion

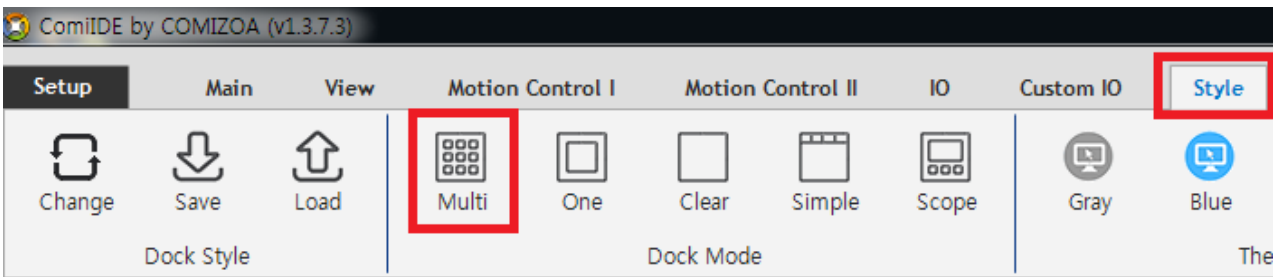
× ComiIDE를 이용하여 모션 제어를 하는 방법에 대한 안내 페이지입니다.

## 실행하기

- ComiIDE를 실행합니다.



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



### 실행 확인

The screenshot shows a 'Device List' window with a tree view under 'Network Motion' containing two entries: '[0] COMI-LX554 (EtherCAT)' and '[1] COMI-LX554 (EtherCAT)'. Below the tree is a table with the following data:

Item	Details	Compatibility
Firmware	1,71,0,0	OK
Driver	1,5,0,1	OK
Library	1,5,0,3	OK

- DeviceList를 확인하여, 테스트를 위한 제품이 정상적으로 Load 되었는지 확인합니다.
- Device가 보이지 않는 경우, **디바이스 인식 실패**를 참조하시기 바랍니다.

Clear    Log Level    1 : Log only when error occurred    Find

Time	Channel	Code	Command	Info
23:21:32,750	netID 0	100	EtherCAT Load	Complete
23:21:32,773	netID 1	100	EtherCAT Load	Complete

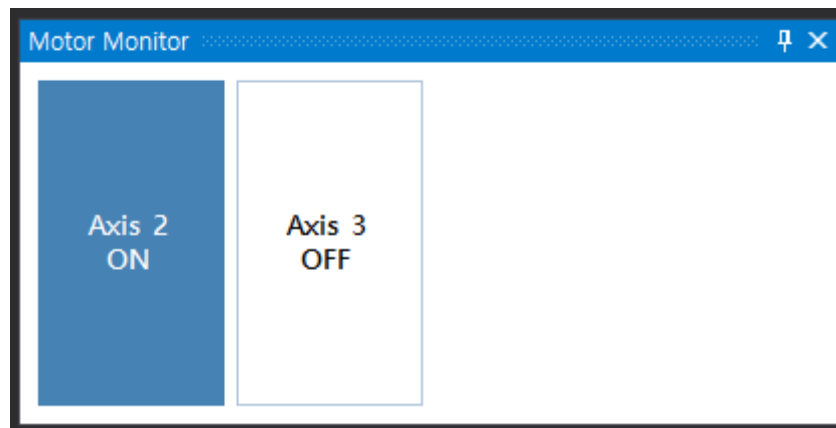
- LogView를 확인하여 Load 과정에서 에러가 발생하지 않았는지 확인합니다.
- LogView에 대한 내용은 **Log View**를 참조하시기 바랍니다.

## Servo On

- Motor Monitor의 상태가 다음과 같은지 확인합니다.



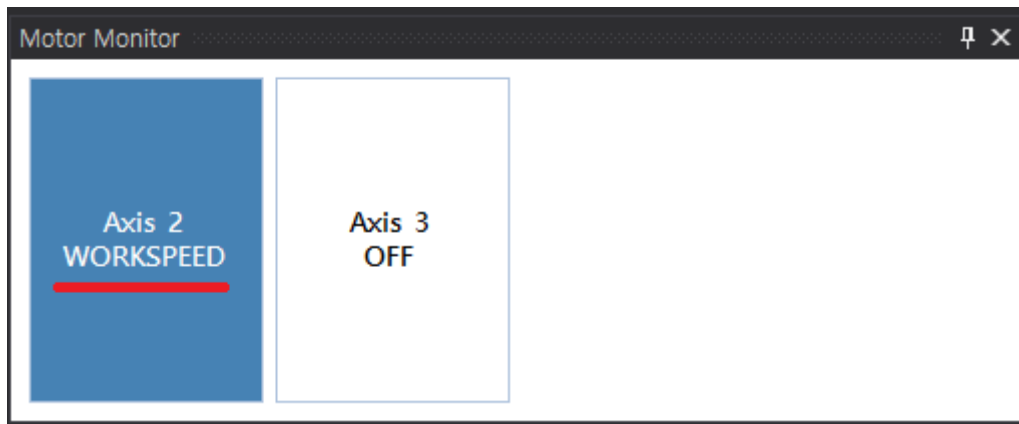
- 원하는 축을 클릭하여 Servo\_On 상태로 변경합니다.



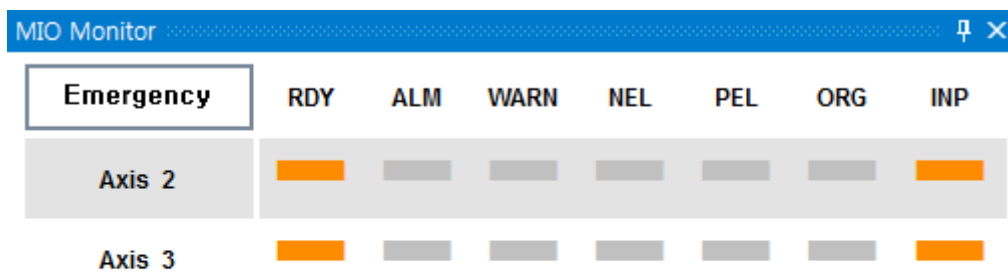
- Motor Monitor는 Motor의 상태를 나타냅니다. 현재 상태는 ServoOn 이후 Stop 상태입니다.
- Motor Monitor에 대한 내용은 **Motor Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

## Motor State

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



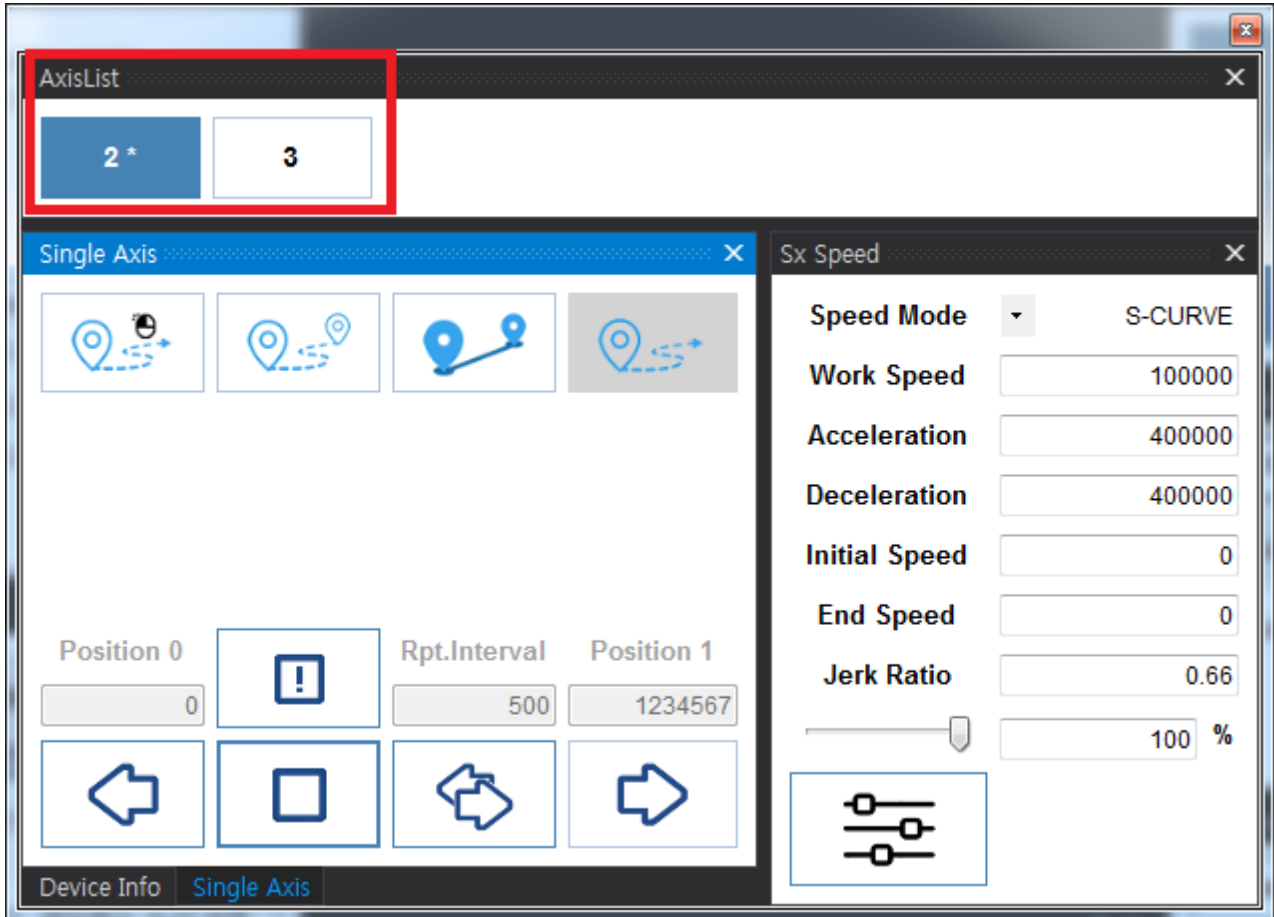
- Motor 상태가 Alarm으로 표시되는 경우, 알람 원인을 제거한 후 클릭하면 알람 클리어가 됩니다.
- 알람 클리어 후 다시 클릭하면, Servo-On 상태로 변경됩니다.
- MIO Monitor를 확인하여 Motor가 구동 가능한 상태인지 확인합니다.



- 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 Monitor**를 참조하시기 바랍니다.

## 축 선택

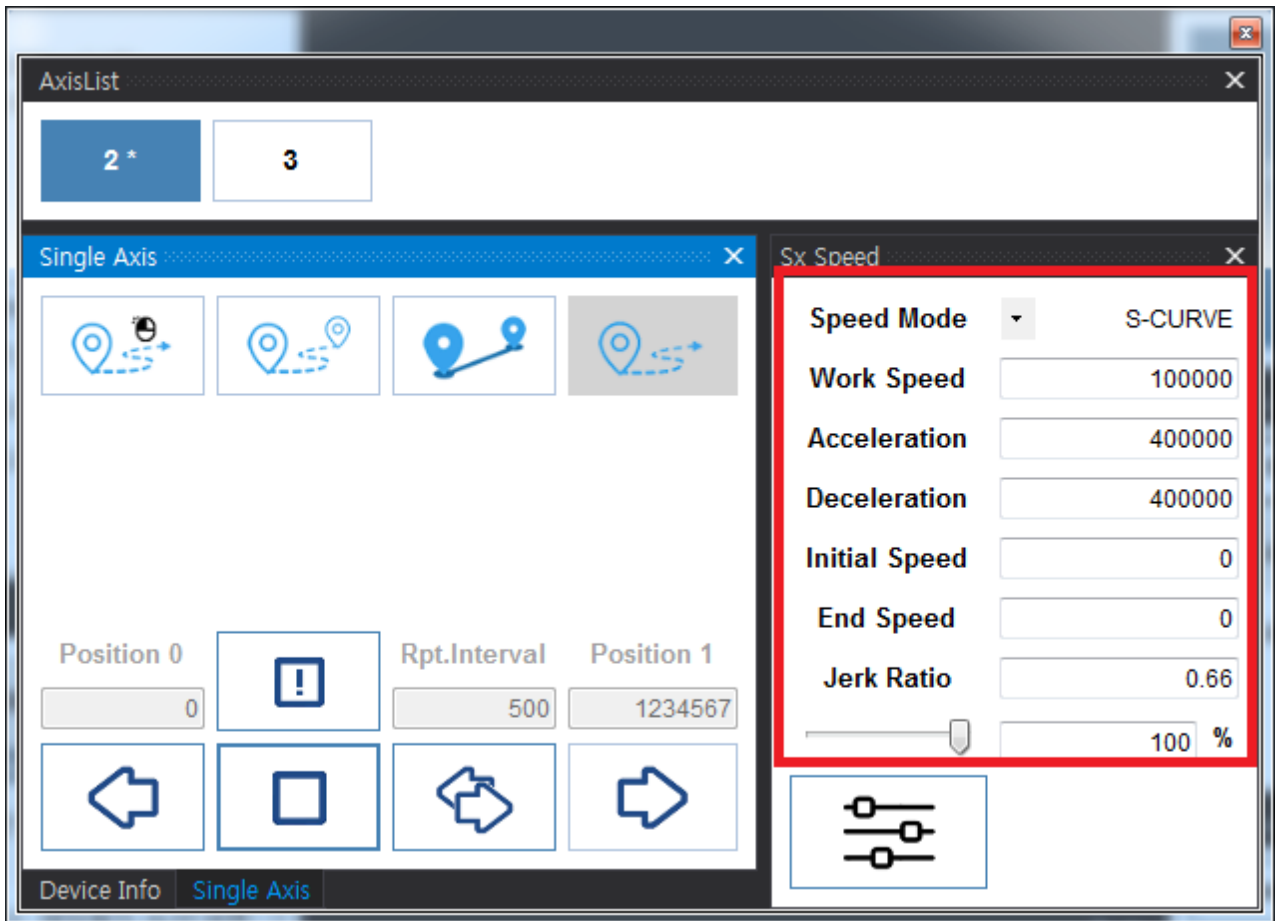
- AxisList에서 이송할 축을 선택합니다.



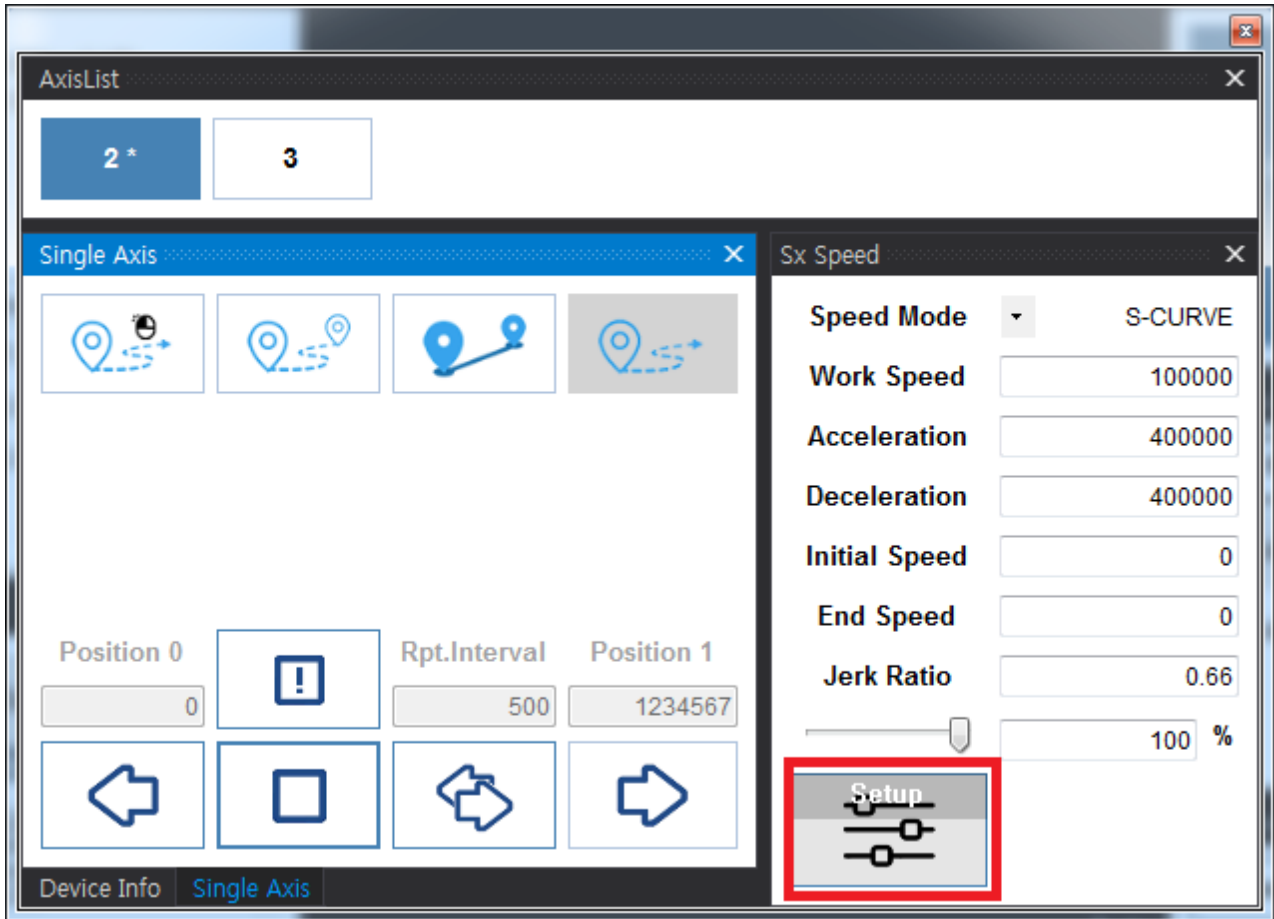
- AxisList에 대한 내용은 [AxisList](#)를 참조하시기 바랍니다.

## 속도설정

- 선택된 축의 속도를 설정합니다.



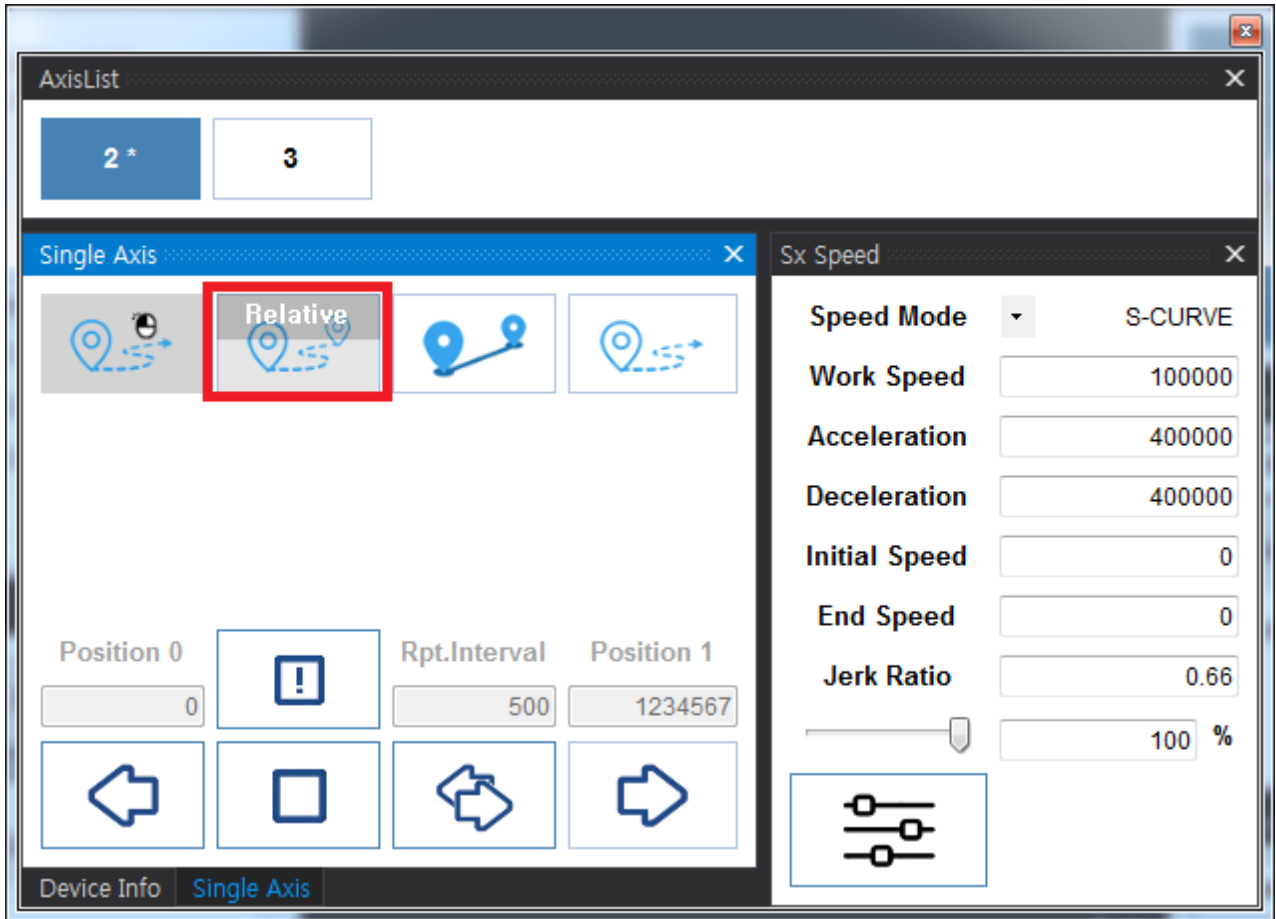
- 모터의 분해능에 따라 모터가 빠르게 움직일 수 있으므로, 안전을 위해 최대한 낮은 속도로 이송하는게 좋습니다.



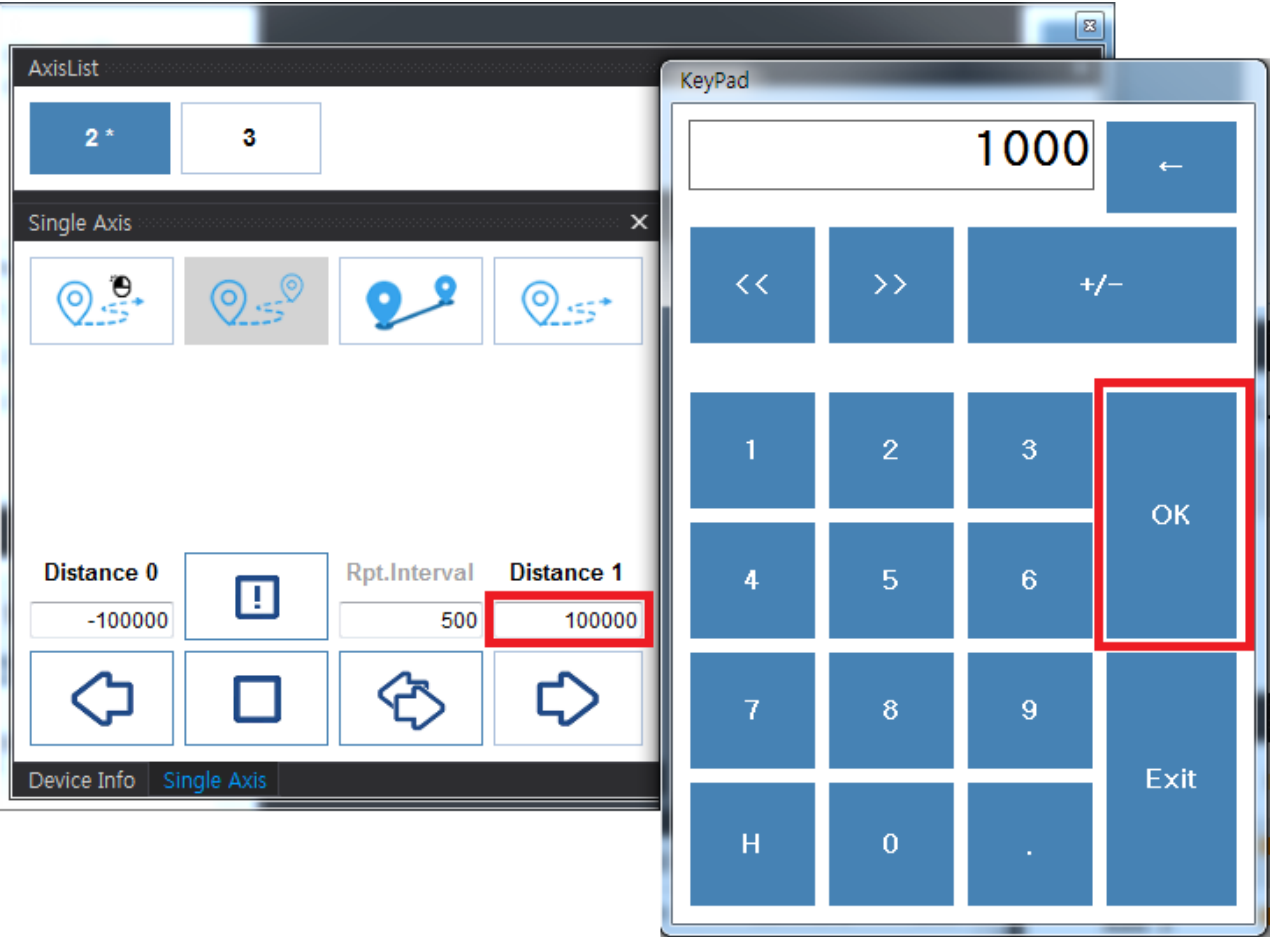
- Setup 버튼을 클릭해야 변경된 속도가 적용됩니다.
- 속도설정에 대한 내용은 [SetSpeed\\_Sx](#)를 참조하시기 바랍니다.
- KeyPad에 대한 내용은 [KeyPad](#)를 참조하시기 바랍니다.

## 이송

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

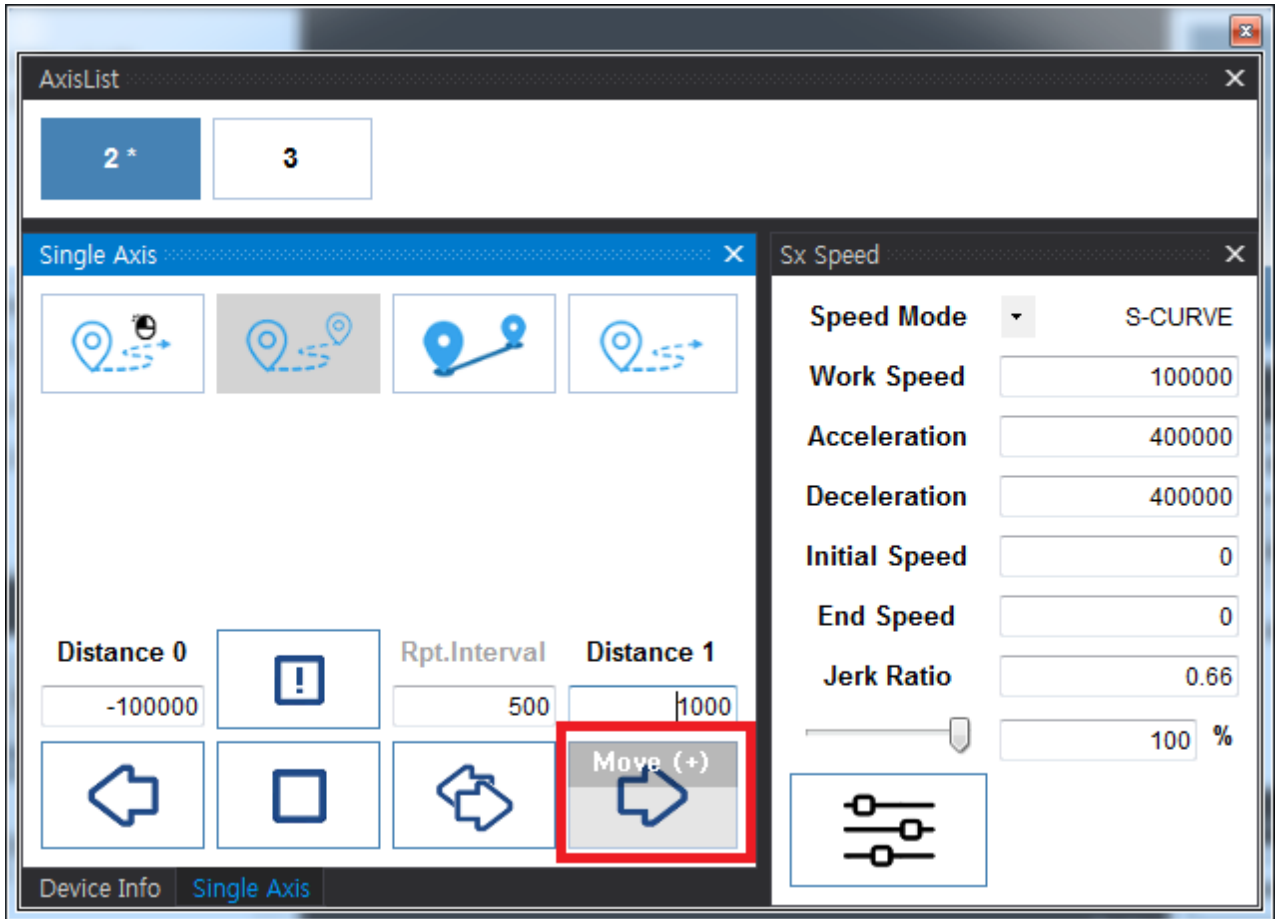


- Distance를 클릭하여 이송할 거리를 설정합니다.



- Move 버튼을 클릭하여 이송을 시작합니다.
- 단축 이송에 대한 내용은 **SingleAxis**를 참조하시기 바랍니다.

### 이송확인



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

Reset	C.Position	F.Position	C.Speed	F.Speed	Torque
Axis 2	1 000	1 000	0	0	1.50
Axis 3	0	0	0	0	0.00

- 이송 명령만큼 Feedback Position이 변경되었다면, 이송은 정상적으로 수행된 걸로 볼 수 있습니다.
- Motor 분해능에 따라, 이송이 이루어졌으나 육안으로 확인하기 힘든 경우가 있습니다.<sup>2)</sup>

## 이송 실패

이송이 제대로 이루어지지 않았다면, 플랫폼에 따라 **Trouble Shooting**을 참조하시기 바랍니다

- **EtherCAT TroubleShooting**
- **PCI\_Pulse TroubleShooting**
- **NEMO TroubleShooting**

1)

정해진 거리만큼 이송

2)

만약 육안으로 확인이 힘들다면, 이송 거리를 늘려서 다시 테스트 하시기 바랍니다.

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:25\\_begin:10\\_test\\_motion&rev=1560404852](http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:25_begin:10_test_motion&rev=1560404852)

Last update: **2024/07/08 18:23**