

Table of Contents

EtherCAT	1
Initial AIState	1
IO	1
Software Emergency	1

EtherCAT

× EtherCAT Master에서 설정 가능한 항목에 대한 안내 페이지입니다.

Initial AIState

- IDE 실행 시, AIState는 설정값으로 자동 변경됩니다.
 - Initial : 'Initial' 로 변경합니다.
 - Pre-OP : 'Pre-OP'로 변경합니다.
 - Safe-OP : 'Safe-OP'로 변경합니다.
 - OP : 'OP'로 변경합니다.
 - Don't Change : 변경하지 않습니다.

×

- Setup이 완료 되지 않은 경우¹⁾, 해당항목을 'OP'로 설정하면 ' **EEPROM Read Failed** ' 등의 문제를 야기할 수 있습니다.

IO

- MotionIO Visible : 활성화 시, Driver의 MotionIO((EL, ORG 등)를 모니터 또는 제어 할 수 있는 IO 폼을 생성합니다.
- Using LocalCh : LocalCh이 지원되는 Master의 경우, 관련 명령을 Local 채널 방식으로 수행합니다.

Software Emergency

- StopMode : Software Emergency 신호가 입력되는 경우, 모터의 정지 방식을 설정합니다.
 - Emergency Stop : 감속 없이 급정지합니다.

1)

특히 슬레이브의 주소 설정이 완료되지 않은 경우

From:

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

Permanent link:

http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:30_control:10_setup:60_ethercat&rev=1607685559

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