

## Table of Contents

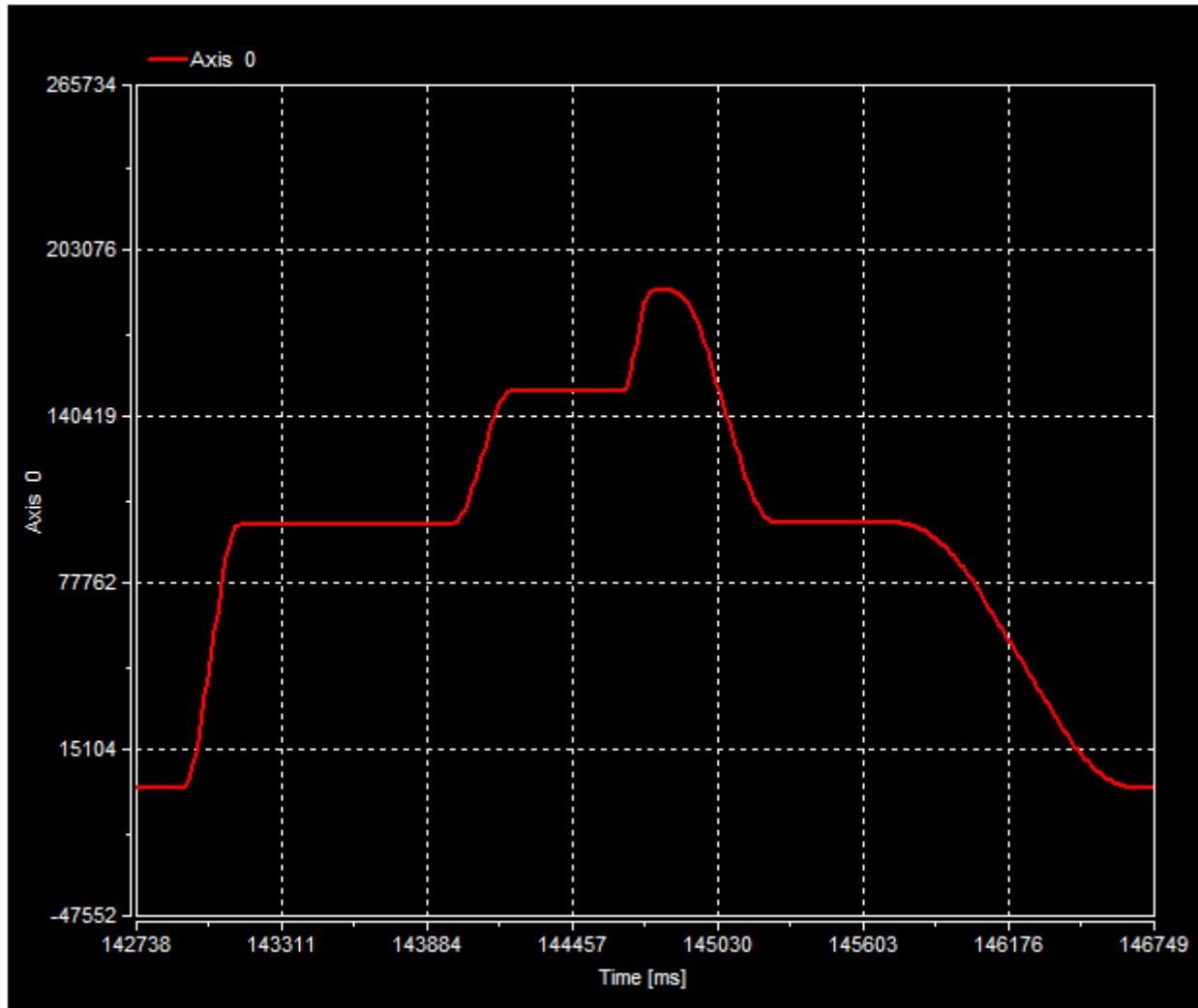
다단계 속도 제어 .....	1
TEST 방법 .....	2
CodeView .....	5

# List Motion (Custom Velocity)

× 리스트 모션 활용 중, 다단계 속도 제어용 프로파일 제작에 대한 안내 페이지입니다.

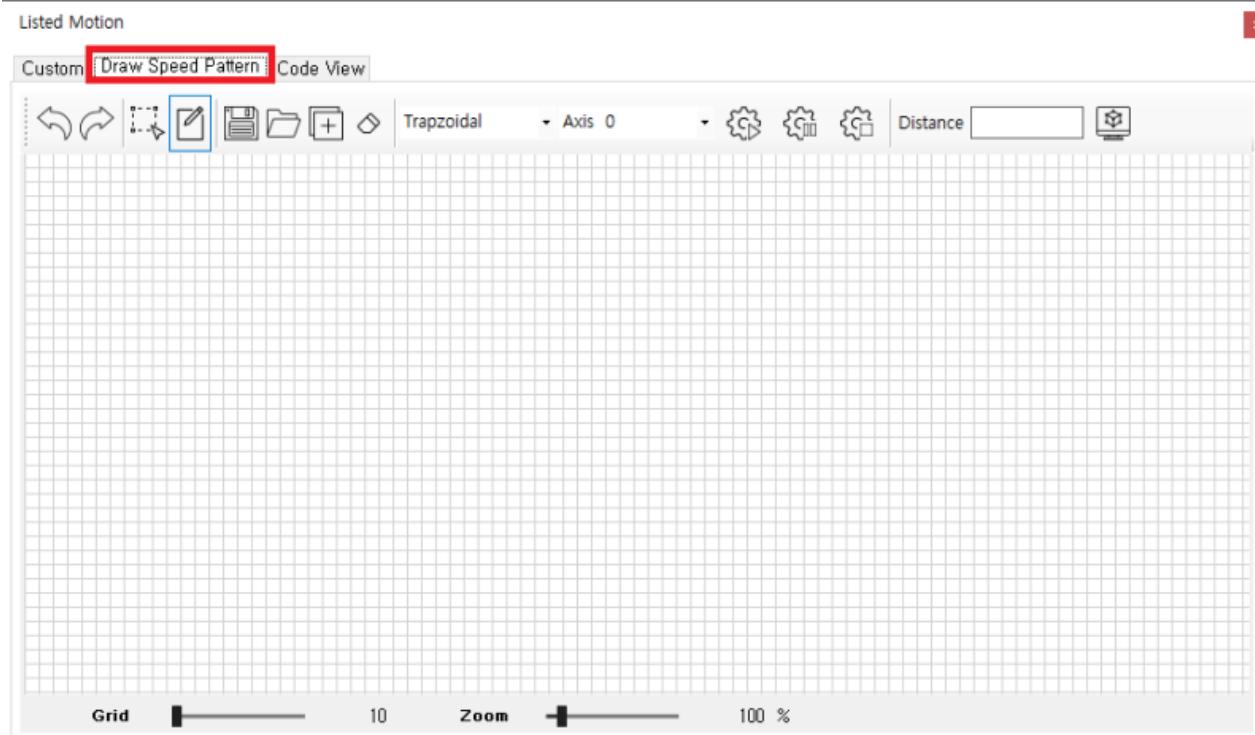
## 다단계 속도 제어

- 다단계의 속도제어가 필요한 경우, 프로파일을 직접 생성할 수 있습니다.



## TEST 방법

\* 1.5.0.10 이상 버전의 IDE에서 확인 가능합니다.



- ListMotion 화면에서 **Draw Speed Pattern** 탭 선택



- **Draw** 클릭 후 Drawing 하여 패턴 생성

- 마우스 우 클릭 시 완료 되며, 마지막 포인트의 속도는 0으로 자동 조정됩니다.
- 패턴이 완성되면 하단에 이송거리가 표시됩니다.



- 녹색 포인트(1)를 클릭하여 포인트가 추가됩니다.
- 보라색 포인트(2)는 패턴을 구성하는 핸들로 드래그 하여 이동 할 수 있습니다.
  - 여러포인트 선택 후 함께 이동할 수 있습니다.



- **Select(1)** 선택 후 드래그하여 포인트를 선택할 수 있습니다.
  - 선택된 포인트는 태두리가 빨간색으로 변경됩니다.
  - 포인트 선택 후 **Remove(2)** 를 클릭하여 포인트를 제거할 수 있습니다.
  - 드래그 하여 여러 포인트를 선택하면 선택된 포인트의 위치를 함께 변경할 수 있습니다.



- Grid(1)는 단위를 나타냅니다.
  - 포인트(핸들)는 Grid 위에만 존재하며, Drawing 중 포인트 추가 시 가장 가까운 Grid 위에 추가됩니다.
  - Grid 값이 작은 경우 정밀하게 Drawing이 가능하지만, 수정이 어렵습니다.
  - Grid 값이 커질 수록 대략적인 형태만 표현할 수 있지만 수정이 어렵습니다.
- Zoom(2)을 이용하여 화면을 확대하거나 축소 할 수 있습니다.
- **Sync Distance(2)** 버튼을 이용하여 원하는 거리로 설정할 수 있습니다.
  - Grid 값이 작을 수록 더 정밀하게 조정됩니다.



- 1 : SpeedPatternType을 설정합니다. 일반적으로 Trapzoidal을 사용합니다.
- 2 : 이송할 축을 선택합니다.
- 3 : ListMotion을 시작합니다.
- 4 : ListMotion을 일시 정지합니다.
- 5 : ListMotion을 중지합니다.

## CodeView

Listed Motion

Custom Draw Speed Pattern **Code View**

C++ C#

```

public Void ListMotionTest()
{
    ec.ecmLmCtl_Begin(0, 0, 1, 0, ref errorCode);
    ec.ecmLmCtl_ClearQue(0, 0, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 0, 170, 170, 262, 727272727273, 0, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 0, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 93.5, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 170, 170, 170, 0, 0, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 1, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 238, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 170, 110, 170, 0, 255, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 2, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 56, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 110, 110, 110, 0, 0, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 3, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 66, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 110, 240, 240, 624, 0, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 4, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 87.5, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 240, 240, 240, 0, 0, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 5, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 216, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 240, 130, 240, 0, 880, ref errorCode);
    ec.ecmLmCfg_SetStepld(0, 0, 6, ref errorCode);
    ec.ecmSxMot_MoveStart(0, 0, 55.5, ref errorCode);
    ec.ecmSxCfg_SetSpeedPatt(0, 0, 1, 130, 0, 130, 0, 187, 777777777778, ref errorCode);
}

```

- 이 송이 완료 된 ListMotion은 **CodeView(2)** 탭에서 Code를 확인할 수 있습니다.

\* 다단 속도 제어에 대한 속성 값은 [다단속도 예제](#) 코드 참조

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:motion\\_advanced:listmotion\\_customvel&rev=1624480358](http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:motion_advanced:listmotion_customvel&rev=1624480358)

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