

Table of Contents

Case 1 1

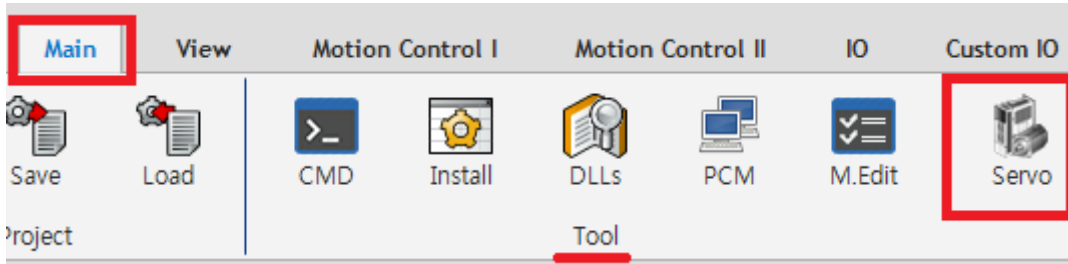
모터, 방향, 구동, 파나소닉, polarity

[Tip] 모터 구동방향 전환

× EtherCAT 모터의 구동방향을 반대로 바꾸는 방법에 대한 안내 페이지입니다.

Case 1

1 ComilDE 의 Main 탭에서 **Servo** 실행

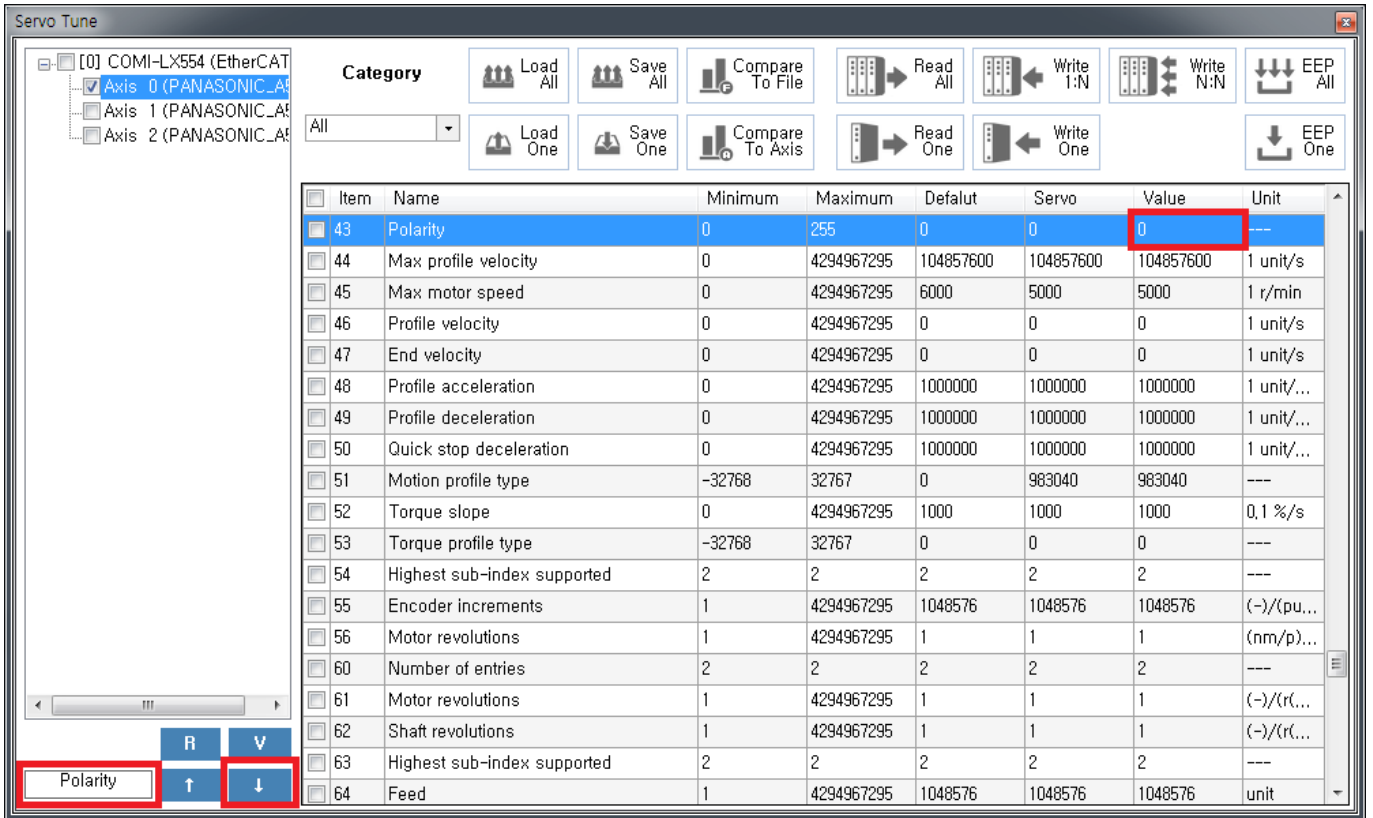


2 대상 축 (모터의 방향을 바꾸기 위한) 선택 후 **ReadOne** 클릭

The screenshot shows the 'Servo Tune' dialog box. In the tree view on the left, 'Axis 0 (PANASONIC_A)' is selected and highlighted with a red box. In the 'Category' section, the 'Read One' button is highlighted with a red box. The main table displays various parameters for the selected axis.

Item	Name	Minimum	Maximum	Defalut	Servo	Value	Unit
0	제조사 사용	0	1	1			---
1	제어 모드 설정	0	6	0			---
2	실시간 오토튜닝 설정	0	6	1			---
3	실시간 오토튜닝 기계 강성 설정	0	31	13			---
4	관성비	0	10000	250			1%
8	제조사 사용	0	1048576	0			---
9	제조사 사용	0	1073741824	1			---
10	제조사 사용	1	1073741824	1			---
11	지원 없음(모터 1회전당 출력 펄스 수)	1	262144	2500			1 Pulse/r
12	지원 없음(펄스 출력 논리 반전)	0	3	0			---
13	제 1 토크 한계	0	500	500			1%
14	위치 편차 과대 설정	0	134217728	100000			1 Pulse/r
15	애플루트 인코더 설정	0	2	1			---
16	회생 저항 외장 설정	0	3	3			---
17	외장 회생 저항 부하를 선택	0	4	0			---
0	제 1 위치 루프 게인	0	30000	480			0,1 /s
1	제 1 속도 루프 게인	1	32767	270			0,1 Hz
2	제 1 속도 루프 적분 시정수	1	10000	210			0,1 ms
3	제 1 속도 검출 필터	0	5	0			---

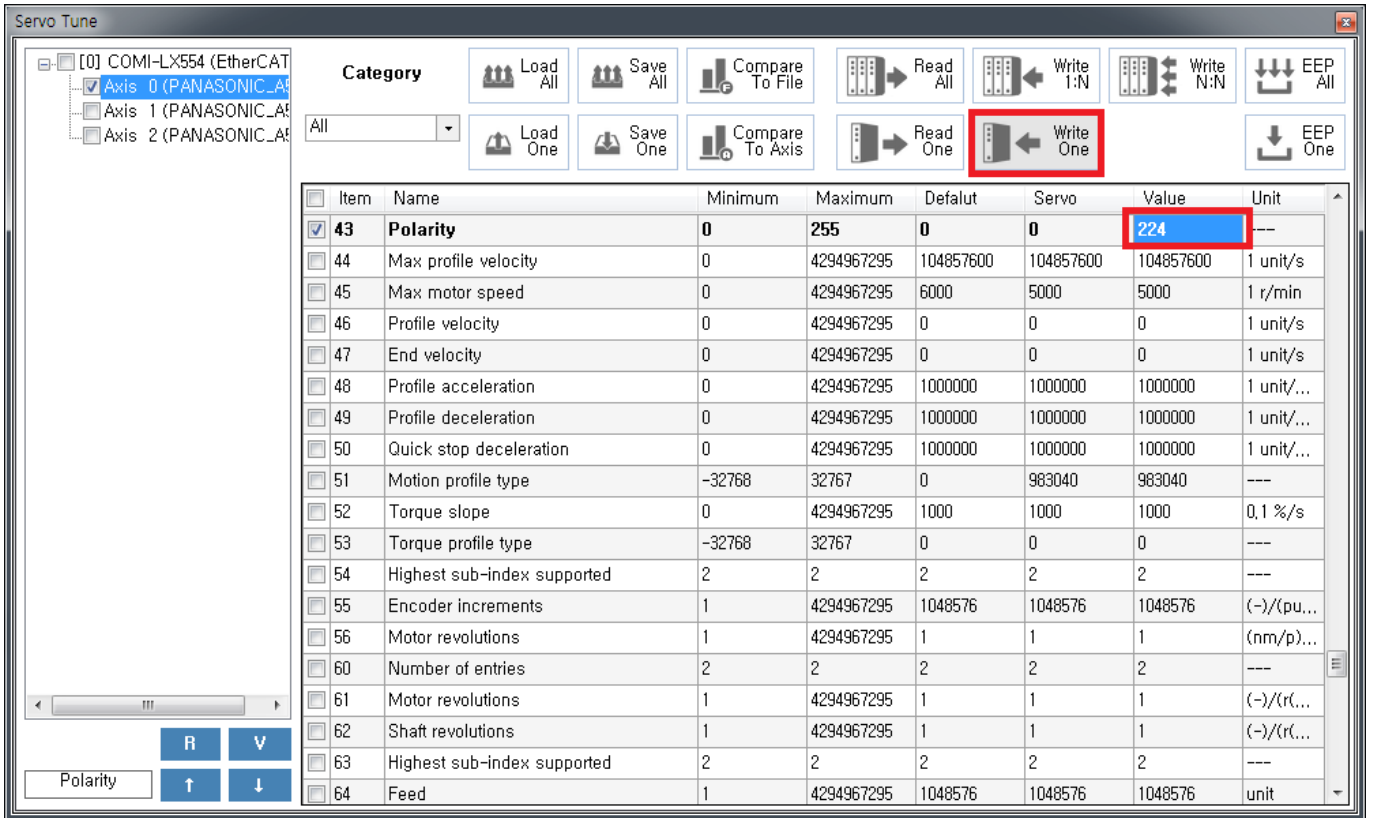
3 하단 검색창에 **Polarity** 입력 후 ↓ 클릭



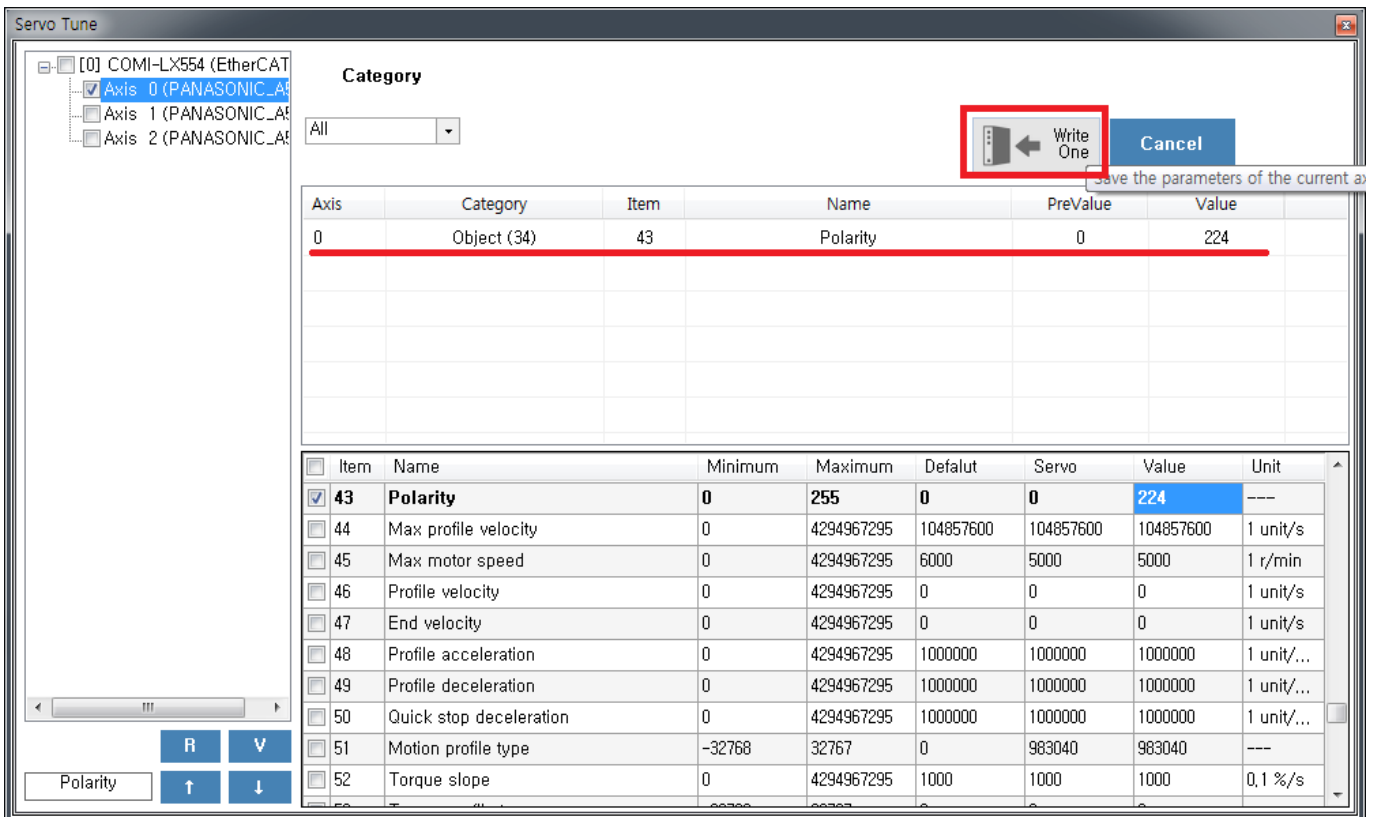
4 Value 칸을 클릭하여 값 변경

설정치	내용
0	위치, 속도, 토크의 부호 반전 없음
224	위치, 속도, 토크의 부호 반전 있음
상기 이외	

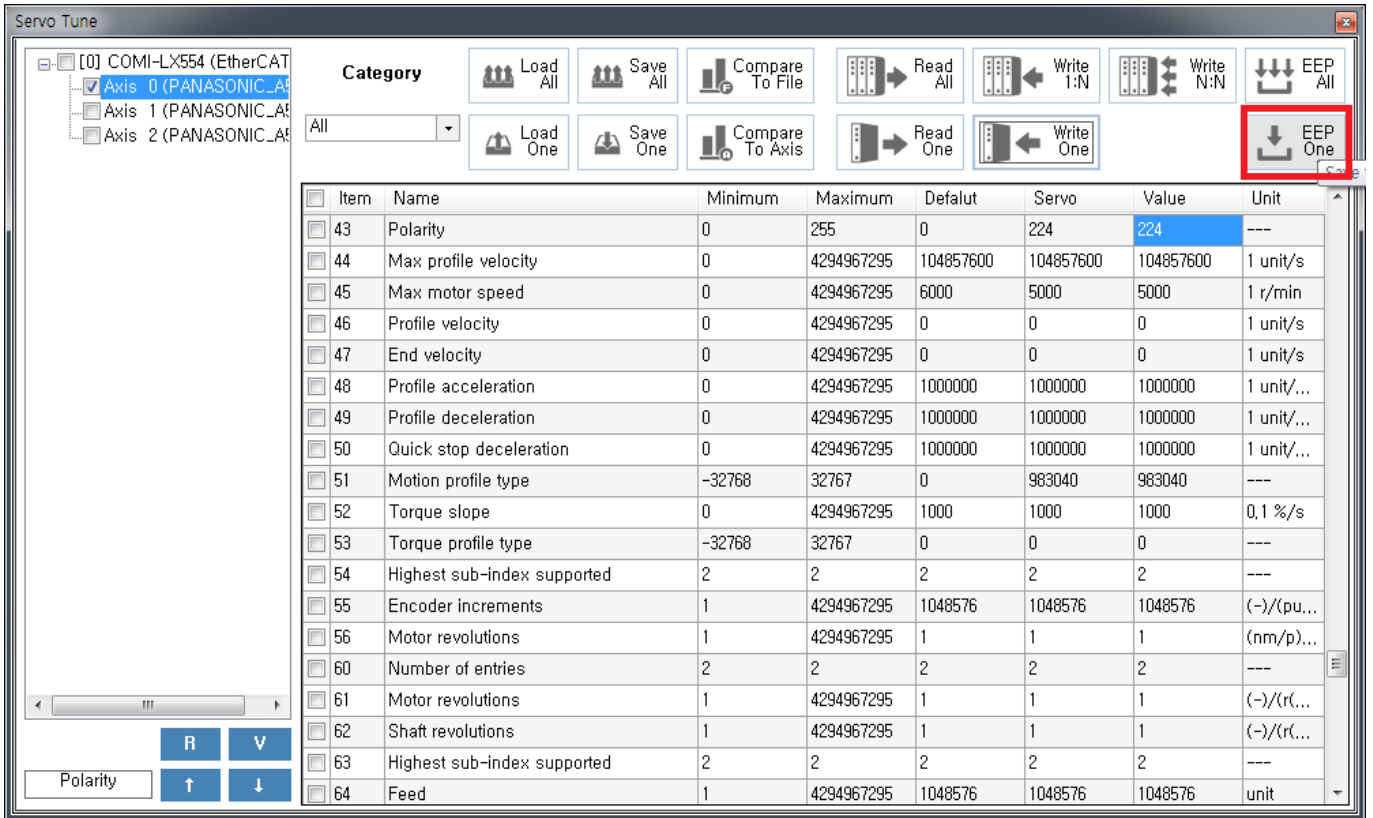
5 WriteOne 클릭



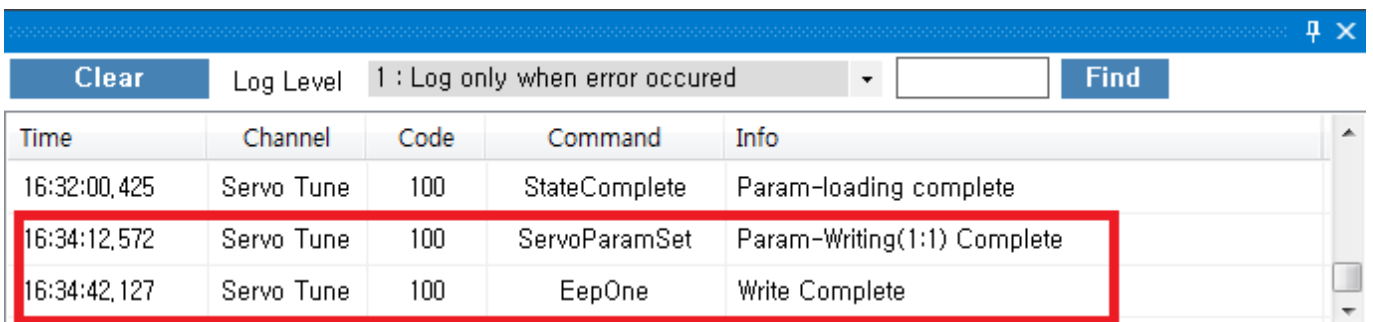
6 변경 값 확인 후 WriteOne 클릭



7 EepRom 버튼 클릭



8 하단 Log 창에서 상기 과정이 정상적으로 동작되었는지 확인



× 모든 과정 종료 후 반드시 서보의 전원을 재투입 해야 합니다.

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

Permanent link: <http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:servotunes:polarity&rev=1541665985>

Last update: 2024/07/08 18:23