

# Table of Contents

- ComilDE** ..... 1
  - Intro ..... 1
  - 지원 기능 ..... 1
  - # Basic ..... 1
  - # Advanced ..... 2
  - # Setup & Monitor ..... 3
  - # Trace ..... 4
  - # Tool ..... 4
  - # IO ..... 5
    - Configurator : 이더넷 환경 설정 ..... 6
    - ServoTunes : 서보 파라메타 편집기 ..... 7
    - Gantry ..... 7
    - Shell ..... 8
    - History ..... 8

# ComilDE

## Intro

ComilDE의 소개페이지 입니다.

---

- [ComilDE is](#)
- [History](#)
- [지원 기능](#)
- [지원 제품 목록](#)

## 지원 기능

ComilDE에서 지원하는 기능에 대한 안내 페이지입니다.

---

### # Basic



#### Home Return

원점 복귀



#### SingleAxis

단축 이송



#### MultiAxis

다축 이송



#### IxLine

직선 보간 이송



#### IxArc

원호 보간 이송



#### IxSpline

자유곡선 보간 이송



#### IxHelical

원호 보간 이송 + 직선 보간 이송



#### PT Motion

위치-시간 테이블을 이용한 보간 이송

**IxMprLin2x**

연속된 직선 보간 이송 시 모서리에 자동으로 원호 삽입

**IxVia**

경유점 지정, 경유점 통과시 자동으로 원호 삽입

**Master-Slave**

마스터축에 동기화된 슬레이브축 제어

**# Advanced****ListMotion**

작업 예약 후 일괄 수행

**CMP**

지정된 위치에서 트리거 자동 출력

**CMP AB**

두 축의 위치 관계를 이용한 트리거 자동 출력

**Velocity / Torque**

속도, 토크 제어

**Auto Torque**

위치제어 완료 후 지정된 조건이 충족될 때까지 자동으로 토크 출력

**Multi Torque**

대상축의 위치에 따른 제어축의 토크 자동 변환

**Gantry**

보상 테이블을 이용한 1차원 위치 자동 보상

**2D Position Correction**

보상 테이블을 이용한 2차원 위치 자동 보상

**Collision Avoidance**

축을 공유하는 여러 기구물에 대한 충돌 방지

**LATCH**

신호 입력 시의 위치값 저장, 확인

**External Switch**

외부 스위치에 의한 모션 제어

**Manual Pulsar**

MPG등을 이용한 PA/PB 입력 신호에 동기되는 모션 제어

**Dispensor**

AD Library 를 이용한 Dispensor 특화 기능

**Motion Path**

위치 데이터 생성, 편집을 위한 GUI 툴

**Sync Axis**

타축 동기 구동

**Slow Down**

범용 디지털 신호 입력에 의한 속도 변경

**Ext Stop**

범용 디지털 신호 입력에 의한 정지

**TouchProbe**

센서 입력 순간의 모터 위치 저장(래치)

**# Setup & Monitor****Motion Setup**

모션 제어 환경 설정

**HomingSpeed**

홈복귀 속도 설정

**SxSpeed**

단축 이송 속도 설정

**IxSpeed**

보간이송 속도 설정

**Version Compare**소프트웨어<sup>1)</sup> 버전 호환 확인**Motor Monitor**

드라이버의 상태, 모션 상태 확인

**Position Monitor**

위치, 속도, 카운터, 토크 확인

**MIO Monitor**

NOT,POT,ALM 등 MotionIO 확인

**AIMonitor**

EtherCAT의 AIState, CRC 확인

**NetState**

EtherCAT 통신상태 확인

**EscState**

ESC 상태 모니터링

---

**# Trace****DLL Trace**

API 호출 상황 trace

**State Trace**

위치, 속도, 토크, MotorState 등 trace

**3D Emulator**

위치를 3차원 좌표에서 trace

**Graph**

속도, 토크, 편차 등을 그래프로 trace

**Interrupt Trace**

인터럽트 발생 여부 trace

**Register Trace**

레지스터의 값 trace

**Motor Performance Trace**

모터의 편차, 부하에 관한 상세내용 trace

---

**# Tool****Shell**

Shell을 이용한 Api 호출, 단위테스트, logging 지원

**Install (Installer)**

Driver, Library 자동 설치

**DLLs (Dll finder)**

Load 된 DLL을 찾아 관련 정보 제공

**PC (PC Monitor)**

PC 자원 사용량, 부하량, Threshold 측정

**M.Edit : Motion Editor**

Shell과 Task를 이용한 Motion 편집기

**Servo : ServoTunes**

네트워크 타입 서보 파라미터 편집기

**FW (Firmware Downloader)**

Firmware Download, Updaloading, Compare

**Config**

EtherCAT 환경 설정용 Configurator

**SlaveRW**

EtherCAT Slave 제품의 SDO, Register, EEPROM 를 Read, Writer, Update

**Alarm History**

EtherCAT Driver의 Alarm 발생 내역을 확인

**PDO (PDO Editor)**

EtherCAT Driver의 Config 된 PDO Data 실시간 Read / Write

**# IO****Digital Input**

범용 디지털 입력 신호 확인

**Digital Output**

범용 디지털 출력 신호 제어, 확인

**Analog Input**

범용 아날로그 입력 신호 확인

**Analog Output**

범용 아날로그 출력 신호 확인

**Counter**

펄스 신호 입력 확인, 출력

**Serial**

시리얼 입력 확인, 출력

**Custom DI**

연결된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

**Custom DO**

연결된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

## Configurator : 이더넷 환경 설정

Configurator 및 Configuration 에 대한 안내 페이지입니다.

### Config

- [Configurator](#)
- [Configuration](#)

### Description

- [Project 관리](#)
  - Slave List 비교
- [Setup : Configuration Option 설정](#)
- [TopologyView](#)
  - Topology, AIStatus, AIStatus Error 확인,
  - Port 상태, **InPort - OutPort** 오삽입, DC Delay 확인
- [Net Info](#)
  - Cycle Time, Process Time, Logic Memory 확인
  - DI, DO, AI, AO Channel Map
- [Slave Info](#)
  - Address, SyncMode, DeviceType 변경
- [Process Data](#)
- [Slot Info](#)
- [Addressing](#)
  - IO Module에 대한 Channel Mapping 방식 설정
  - Auto Addressing
- [Distibuted Clock Delay 측정](#)
- [Reverse Connected Slave](#)
- [Module Change](#)

### Trouble Shooting

- **Scan Error**
- **Master Device 초기화 실패**
- 주소 확인 실패
- **Master-DC 확인 실패**
- **OP 전환 실패**

## ServoTunes : 서보 파라메타 편집기

---

### Info

- [ServoTunes?](#)
- [지원제품](#)

### Guide

- [기능소개](#)
- [사용 예시 : 모터 구동 방향 변경](#)
- [파일로 저장 & 불러오기](#)
- [드라이버로 기록\(전송\)](#)
- [10진수 or 16진수 표시](#)
- [MotionIO 할당 & 로직 변경](#)

## Gantry

---

### Info

- [Gantry?](#)
- [커미조아의 갠트리 보상 특징](#)
- [갠트리 보상 시 성능 차이](#)

### Guide

- [갠트리 적용하기](#)

- 토크를 이용한 보상 맵 작성
- Gantry 적용 확인

## Trouble Shooting

## Shell

---

### Info

- [Shell?](#)

### Guide

- 기본 명령어
- Normal Mode : API 호출
- Log Mode : API 반복 호출 및 로깅
- RunTime Mode : API 수행 시간 측정
- Timer Resolution

## Trouble Shooting

### History

<sup>1)</sup>  
Firmware, Driver(WDM), Library(DLL)

From:

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

Permanent link:

<http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:start&rev=1607608777>

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