

# Table of Contents

- AddInfo ..... 1
- Cause ..... 1
- Solution ..... 1
- Intro ..... 1
- 지원 기능 ..... 1
- # Basic ..... 1
- # Advanced ..... 2
- # Setup & Monitor ..... 3
- # Trace ..... 4
- # Tool ..... 5
- # IO ..... 5
- Configurator : 이더넷 환경 설정 ..... 6
- ServoTunes : 서보 파라메타 편집기 ..... 7
- Gantry ..... 8
- Shell ..... 8
- History ..... 9

# Gantry 적용하기

× Gantry 보상 테이블 적용에 대한 안내페이지입니다.

AddInfo

Cause

Solution

Category

## ComiIDE

Intro

ComiIDE의 소개페이지 입니다.

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

지원 기능

ComiIDE에서 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

**AI Monitor**

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, Updaloard, 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

1)

Firmware, Driver(WDM), Library(DLL)

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:gantry\\_apply&rev=1559007238](http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:gantry_apply&rev=1559007238)

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