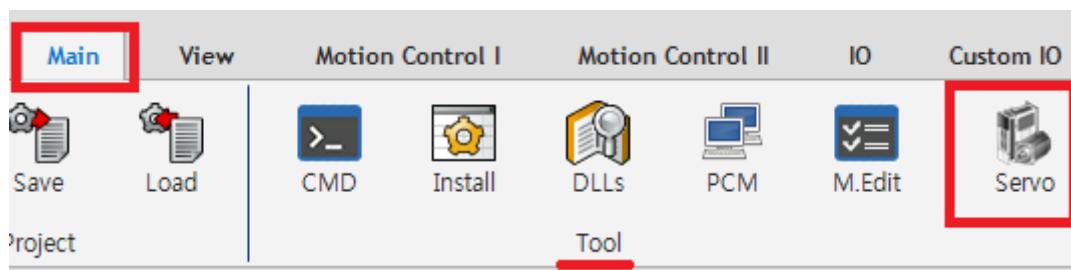


Table of Contents

모터 구동방향 변경

× EtherCAT 모터의 구동방향을 반대로 바꾸는 방법에 대한 안내 페이지입니다. 드라이버에 따라 지원하지 않을 수 있습니다.

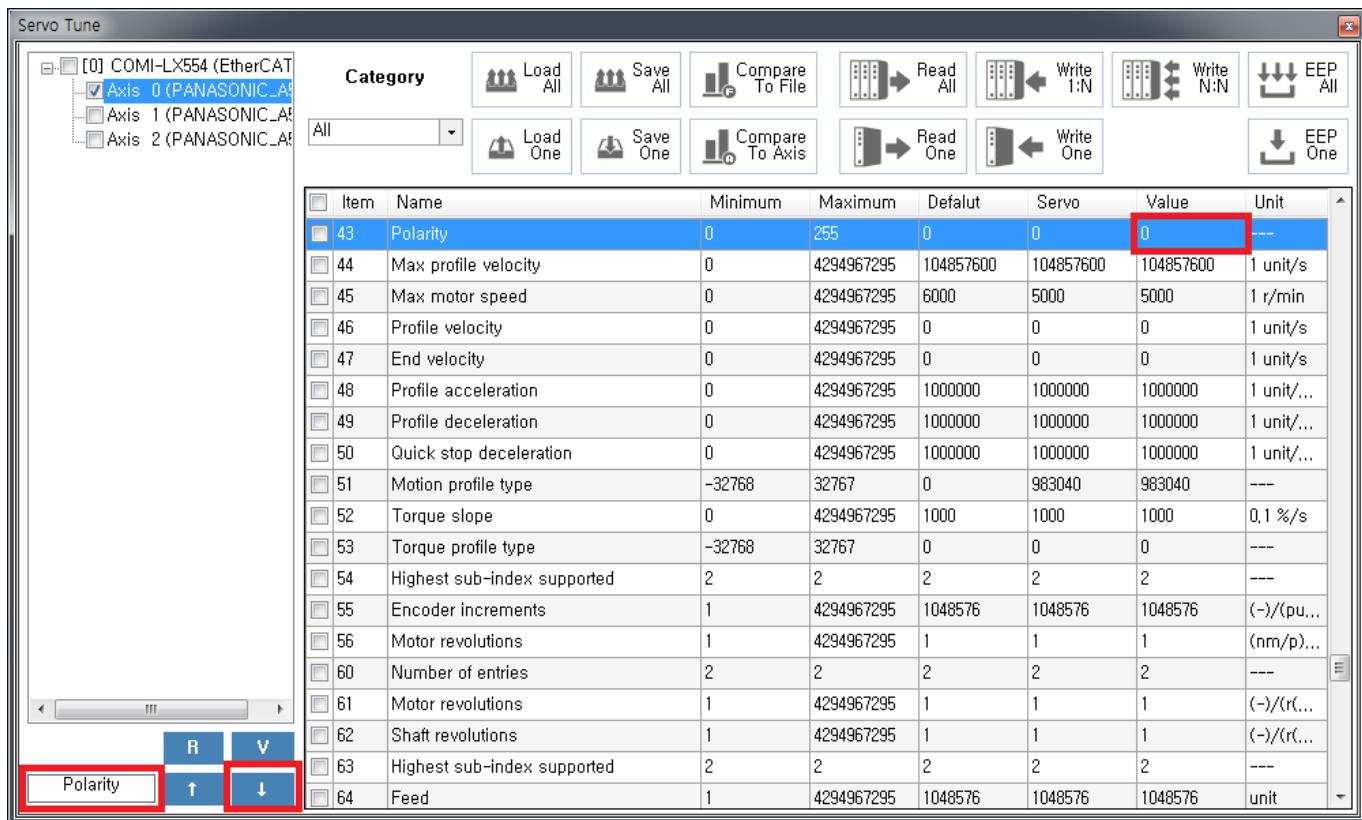
1 ComiLDE 의 Main 탭에서 **Servo** 실행



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

Item	Name	Minimum	Maximum	Default	Servo	Value	Unit
0	제조사 사용	0	1	1			---
1	제어 모드 설정	0	6	0			---
2	실시간 오토투닝 설정	0	6	1			---
3	실시간 오토투닝 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	앱슬루트 인코더 설정	0	2	1			---
16	회생 저항 외장 설정	0	3	3			---
17	외장 회생 저항 부하율 선택	0	4	0			---
0	제 1 위치 루프 계인	0	30000	480			0.1 /s
1	제 1 속도 루프 계인	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			---

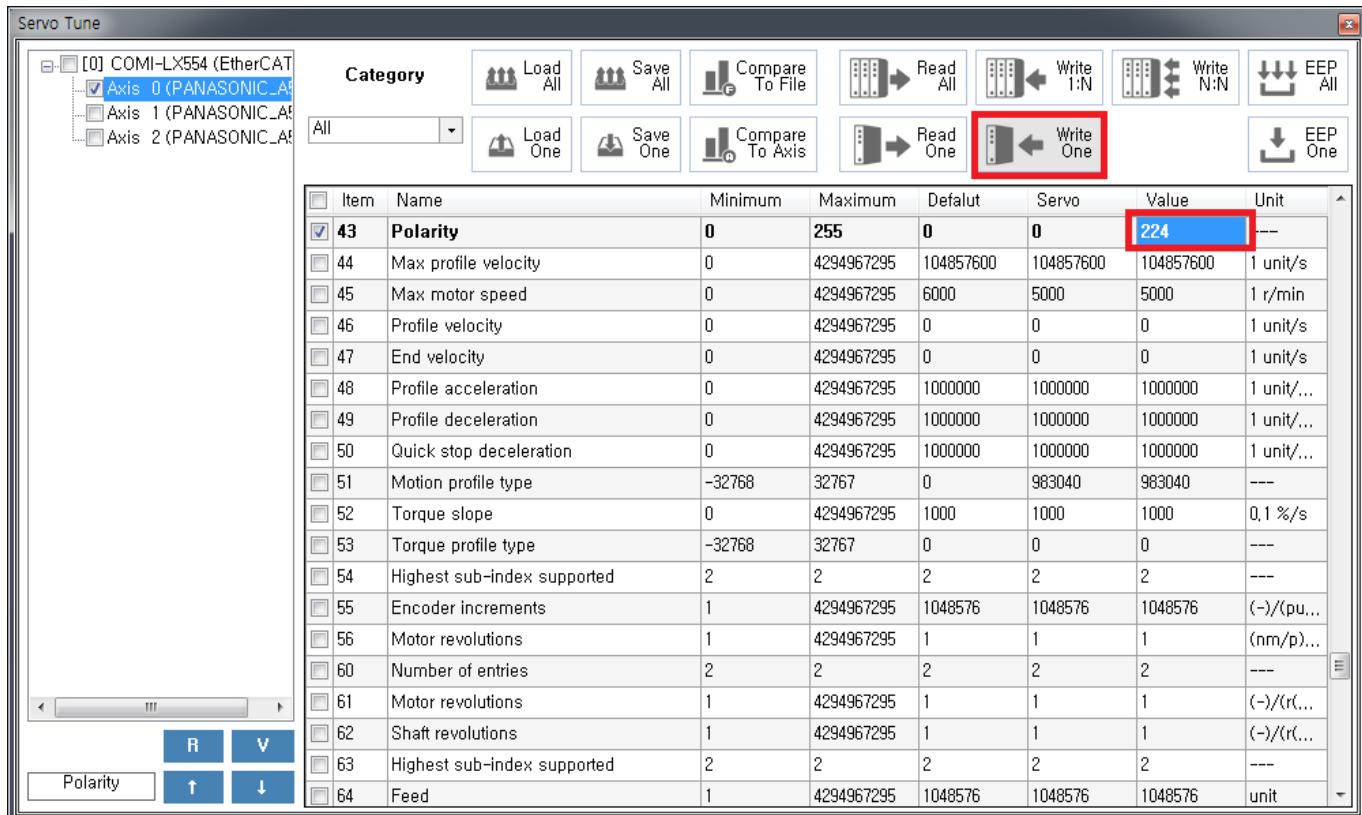
3 하단 검색창에 **Polarity** 입력 후 ↓ 클릭



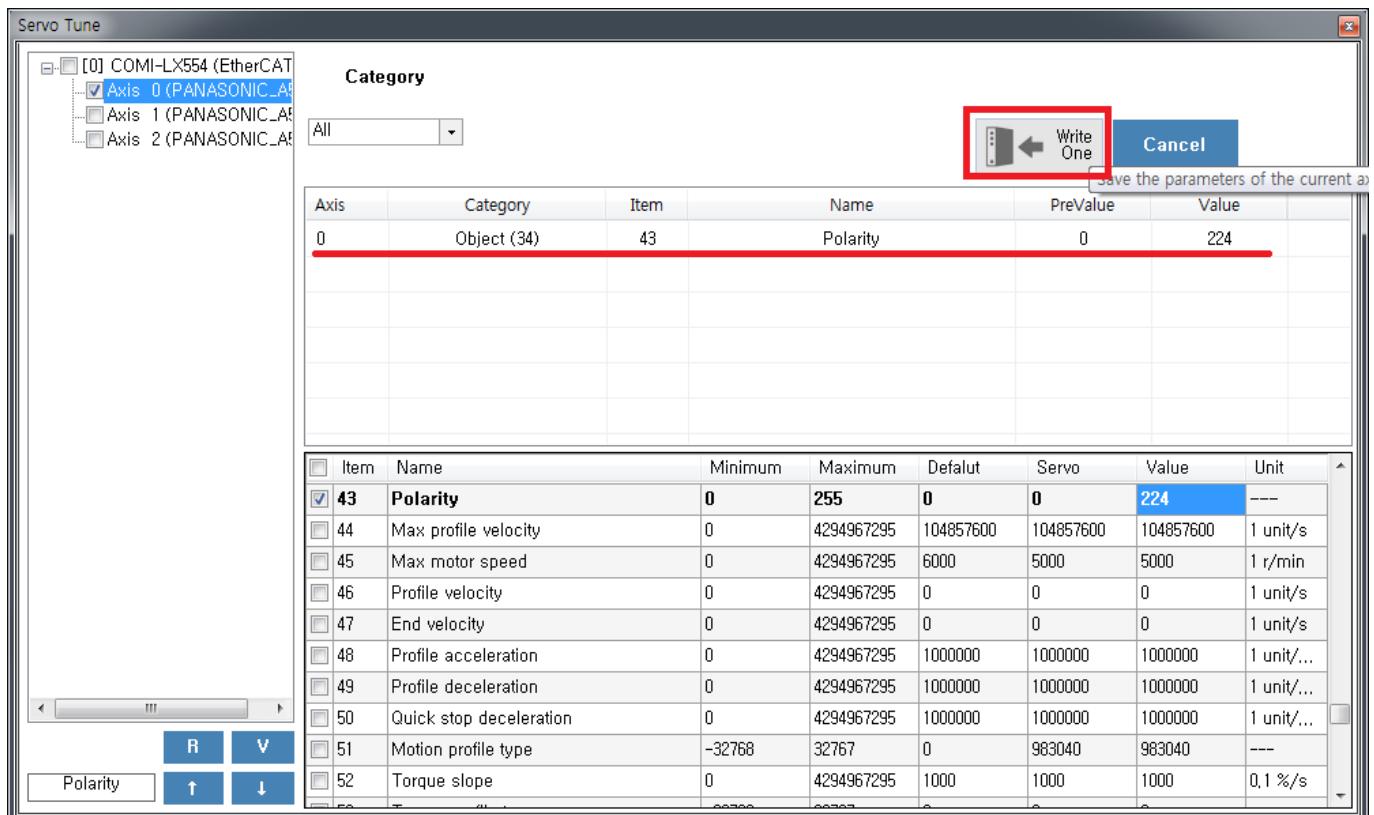
4 Value 칸을 클릭하여 값^[1] 변경

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

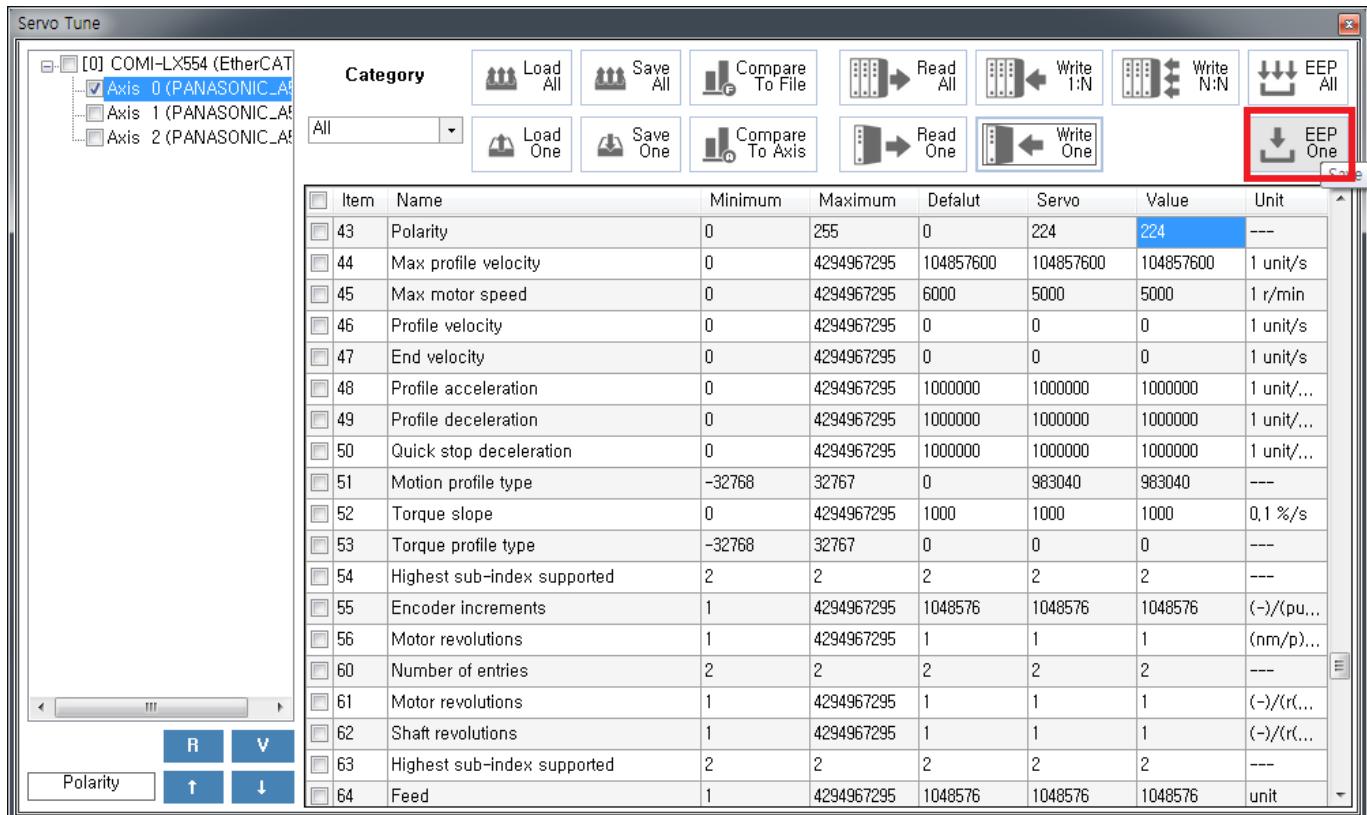
5 WriteOne 클릭



6 변경 값 확인 후 WriteOne 클릭



7 EepRom 버튼 클릭



8 하단 Log 창에서 상기 과정이 정상적으로 동작되었는지 확인

Log Level 1 : Log only when error occurred					Find
Time	Channel	Code	Command	Info	
16:32:00,425	Servo Tune	100	StateComplete	Param-loading complete	
16:34:12,572	Servo Tune	100	ServoParamSet	Param-Writing(1:1) Complete	
16:34:42,127	Servo Tune	100	EepOne	Write Complete	

× 모든 과정 종료 후 반드시 서보의 전원을 재투입 해야 합니다.

comizoa, 커미조아, ide, ethercat, 기능, servotunes, 서보튠즈, 모터, 구동방향
1)

드라이버에 따라 다름, 하기 내용은 파나소닉 기준

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

Permanent link:
http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:servotunes:60_polarity&rev=1617121868

Last update: 2024/07/08 18:23