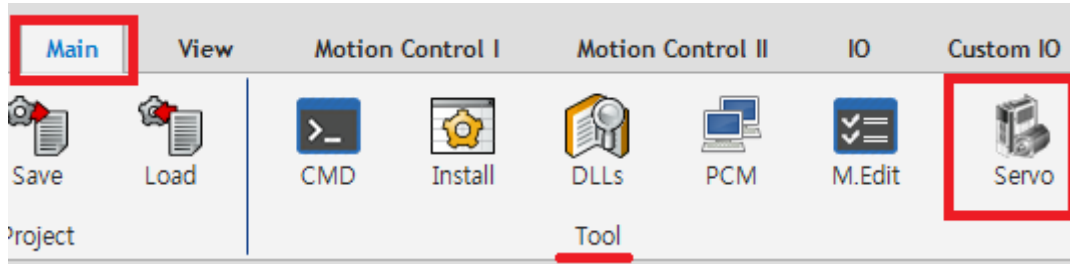


Table of Contents

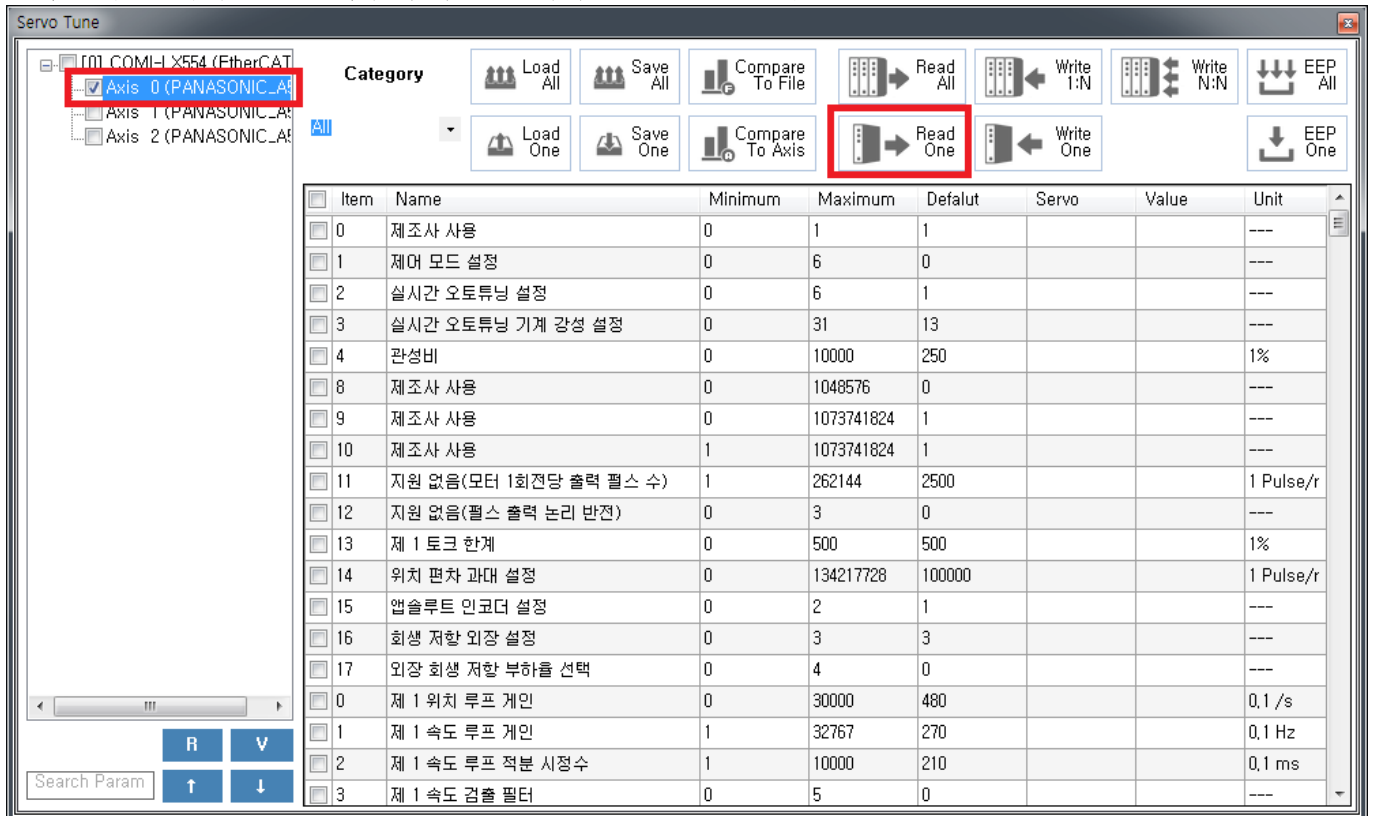
모터 구동방향 변경

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

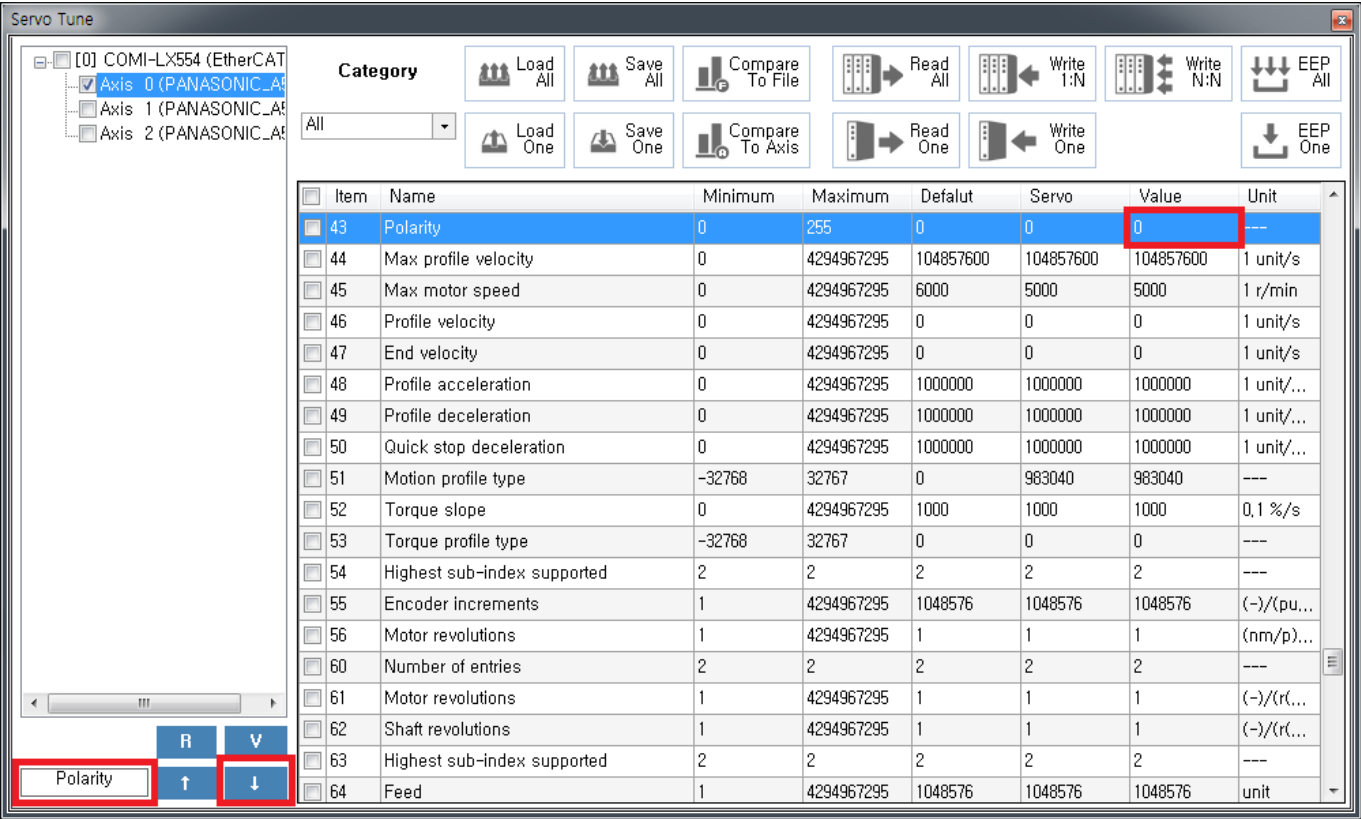
1 ComilIDE 의 Main 탭에서 **Servo** 실행



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



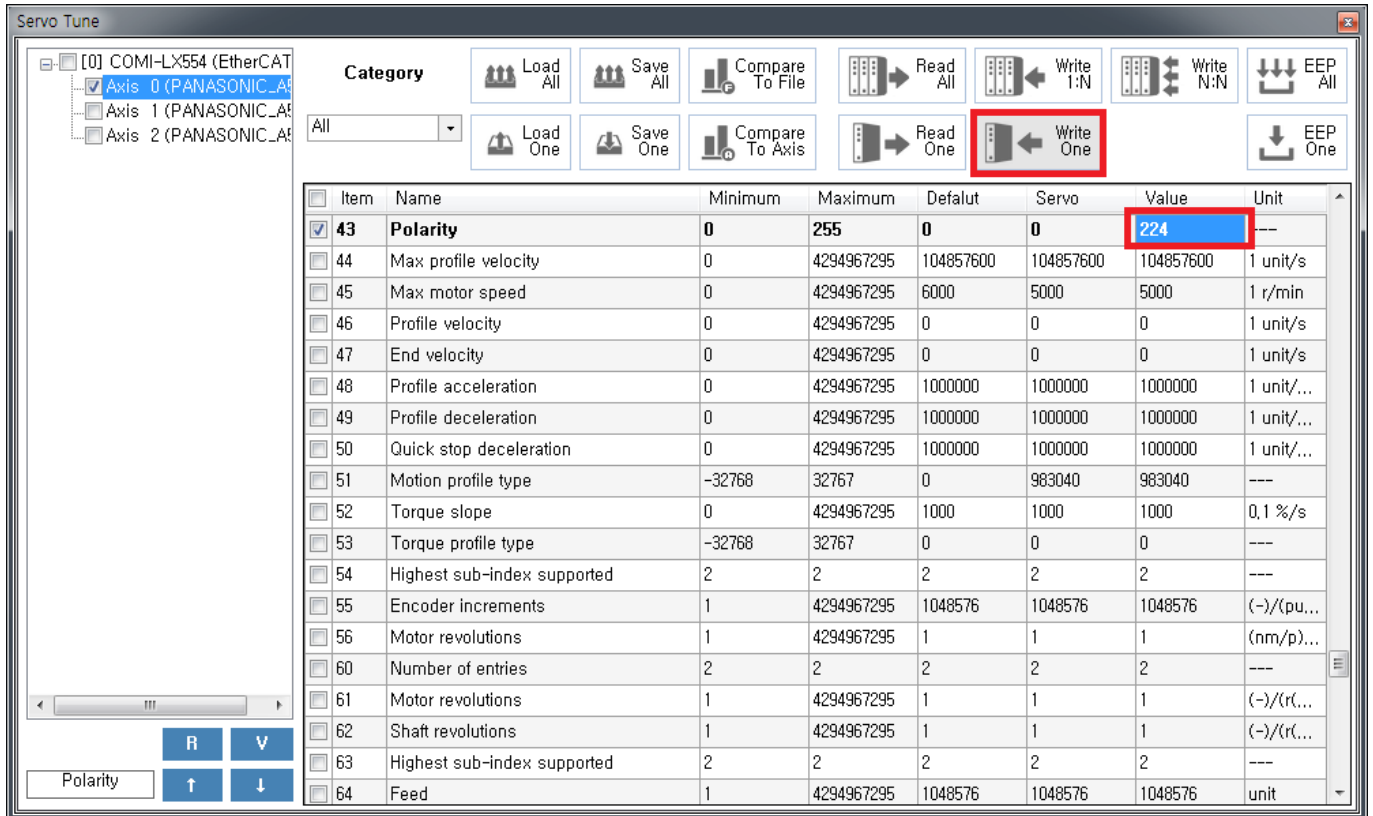
3 하단 검색창에 **Polarity** 입력 후 ↓ 클릭



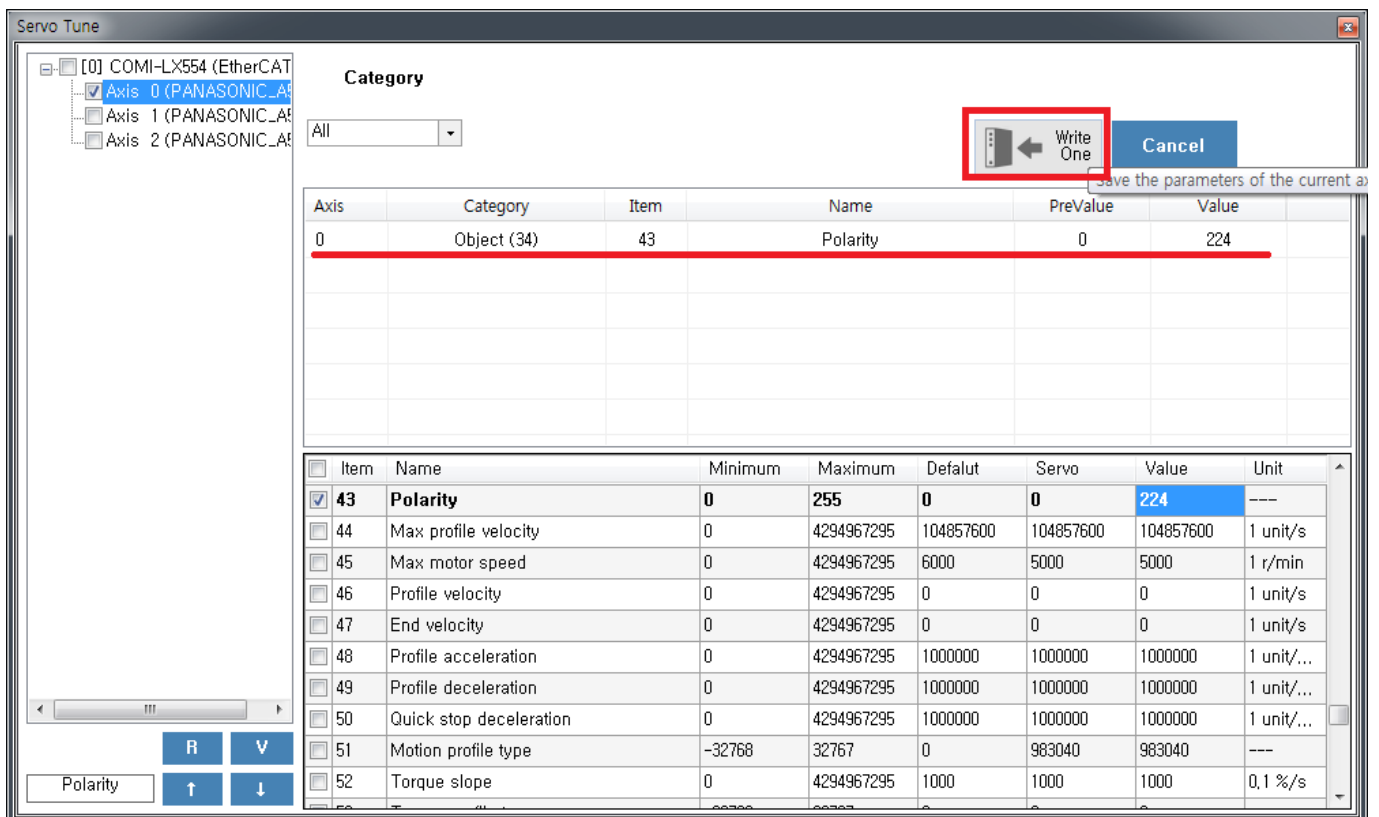
4 Value 칸을 클릭하여 값¹⁾ 변경

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

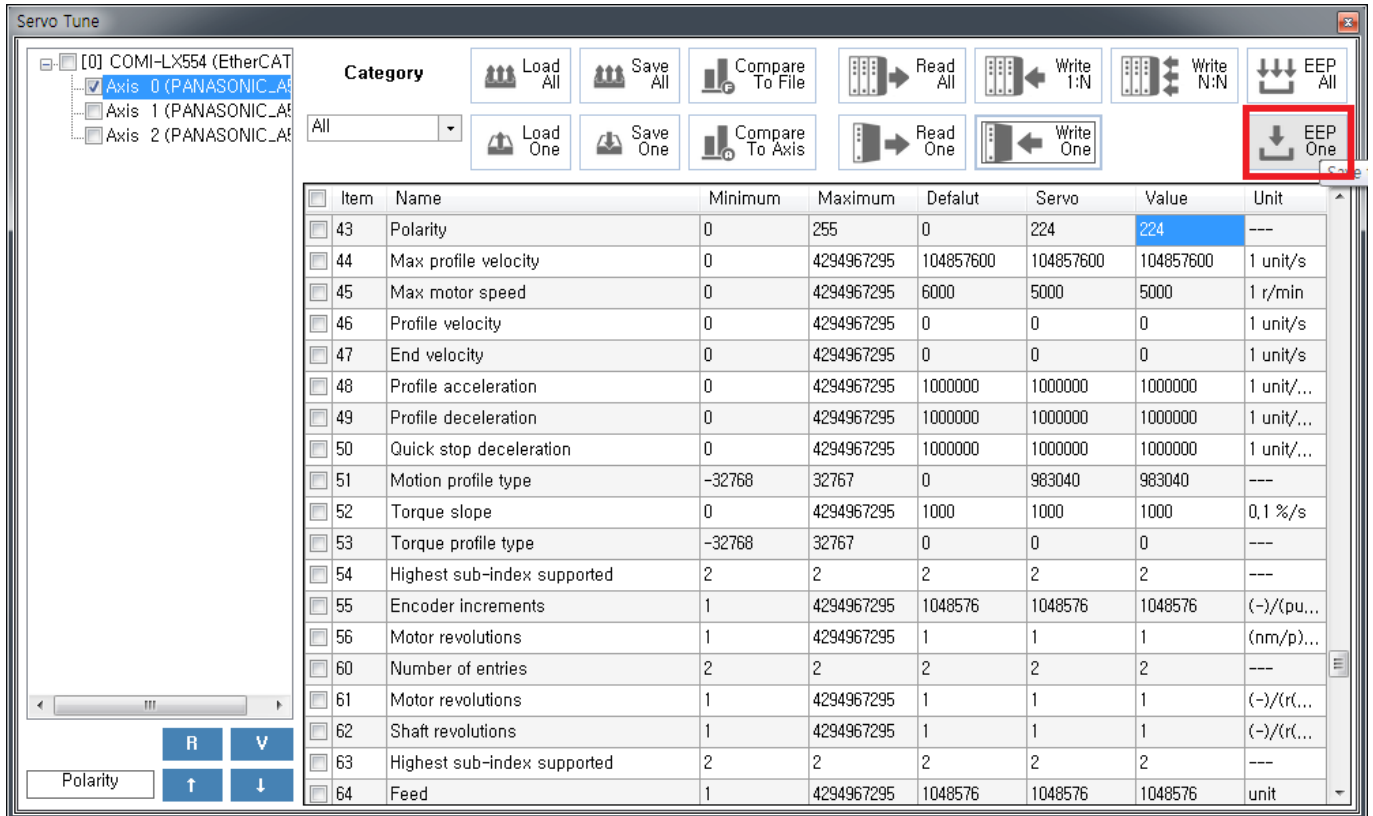
5 WriteOne 클릭



6 변경 값 확인 후 WriteOne 클릭



7 EepRom 버튼 클릭



8 하단 Log 창에서 상기 과정이 정상적으로 동작되었는지 확인

| Clear 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, 서보튜즈, 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