목차

주요 질문 1
다운로드 및 셋업 1
일반 1
EtherCAT 2
SW EtherCAT Master 2
Comizoa EtherCAT Slave 2
cEIP 2
Pulse Motion 3
Serial Daemon (Comizoa ECAT Master) 3
Automation Series 3
C-NET 3
SSCNET 3
OCX 3
SD6xx, LX6xx 시리즈 3
C++ 개발 3
커미조아 어플리케이션 3
ComiIDE 3
모션빌더 4
펌웨어 업데이터 4
모션 컨트롤 4
일반 4
이더캣 4
IO 5
이더캣 5
Hardware 5
모션 컨트롤 5
기타 문의 5
알아두면 좋은 정보들 5
Errata (문서의 오자) 6
NEMO 6
DAQ 6

FAQ 페이지

× 커미조아 제품에 대한 FAQ 페이지 입니다.

주요 질문

- **개발한 프로그램이 제대로 동작하지 않을 때 / 커미조아 API 디버깅**
- **패키지(최신 드라이버&라이브러리) 다운로드 방법 / 처음 커미조아 제품을 셋업하는 경우**
- **제품별 셋업 패키지 및 테스트 프로그램 안내**
- **x86환경과 x64환경의 커미조아 SW 셋업 변화 및 주의점 안내**
- **Comizoa 드라이버 블루스크린 발생 이슈 대처법**
- **패키지를 최신으로 업데이트 하는 방법**
- **드라이버 설치 오류 해결**
- **모터 구동에 실패하는 경우**
- **PCI 이더캣 마스터 셋업 방법**

다운로드 및 셋업

일반

- **드라이버 설치 방법**
- **패키지(최신 드라이버&라이브러리) 다운로드 방법 / 처음 커미조아 제품을 셋업하는 경우**
- **드라이버 TestSigning**
- API 호출 딜레이 발생
- **라이브러리 참조 위치 및 교체 방법**
- **기존에 쓰던 패키지를 최신으로 업데이트 하는 방법**
- PCI-Express 슬롯 안내 / 셋업하려는 메인보드에 PCI 슬롯이 없는 경우
- CE인증등 품질 인증서 자료가 필요할 때
- C# Visual Studio 셋업 방법
- 같은 프로그램 실행 시 이전과 다른 동작을 할 때
- 프로그램 느려짐, 타이밍 문제 발생시

- **드라이버 설치 오류 해결**
- 장치관리자에서 장치가 검색되지 않는 경우
- **제품별 셋업 패키지 및 테스트 프로그램 안내**
- **x86환경과 x64환경의 커미조아 SW 셋업 변화 및 주의점 안내**
- **Comizoa 드라이버 블루스크린 발생 이슈 대처법**
- 영문 매뉴얼이 필요한 경우
- Win10 사용시 재부팅 했을 때 커미조아 API가 제대로 동작하지 않는 증상
- 서로 다른 커미조아 제품간 API의 유사성과 차이점
- ESI 파일 위치
- RAD Studio seup 방법

EtherCAT

- 슬레이브 인식 오류
- 슬레이브 AI Status가 변하지 않을때
- 펌웨어 버전이 0.0.0.0으로 뜨는 경우
- Revision Number 불일치 이슈
- **PCI 이더캣 마스터 셋업 방법**
- 슬레이브 주소 수동 설정 방법
- 기존 사용하던 ComiIDE를 변경할 때 유의사항
- Slave 파라미터 저장 기능

SW EtherCAT Master

- SW 이더캣 마스터 셋업 방법
- Scanned Slaves are not identical with the Information of Slave Configuration File
- -30 에러 발생
- ID, PW 분실시

Comizoa EtherCAT Slave

- ETS-AI08H-E Range Mode 변경 방법 안내페이지

cEIP

- cEIP 셋업 방법
- 슬레이브 인식 오류

Pulse Motion

- 악세서리 안내
- CME2파일 읽기 에러(-1522)
- Pulsemotion, DAQ 보드 인식 순서 변경시 확인방법
- CME2파일을 이용한 Pulsemotion 보드 순서 변경 방법

Serial Daemon (Comizoa ECAT Master)

- Comizoa Serial Daemon 소개 및 사용방법 안내

Automation Series

- 설치 파일 안내

C-NET

- C-NET 셋업 방법

SSCNET

- 서보 축 인식이 안될 때

OCX

- OCX 다운로드 관련

SD6xx, LX6xx 시리즈

- 파일 다운로드

C++ 개발

- 커미조아 C++ 예제 처음 실행시 에러메시지가 많이 뜰 때
- 커미조아 C++ 라이브러리 사용시 에러 해결 방법

커미조아 어플리케이션

ComiIDE

- **디바이스 인식 실패**
- x64 환경에서 x86 라이브러리를 테스트하고 싶을 때
- ComiIDE가 회색으로 뜰 때 / 작업표시줄엔 있지만 프로그램 윈도우는 뜨지 않을때
- **ComiIDE 초기화**

모션빌더

- 서보 알람 해제 오류

펌웨어 업데이터

- 이더캣 펌웨어 업데이트
- 네모 펌웨어 업데이트
- cEIP 펌웨어 업데이트 / 펌웨어 리셋
- 이더캣 StandAlone 펌웨어 업데이트

모션 컨트롤

일반

- **모터가 구동하지 않을 때**
- 모터가 한쪽 방향으로만 구동하는 경우
- 센서가 감지되지 않을 때
- EL센서가 감지되어도 즉시 정지 하지 않을 때
- 원점 복귀시 ORG / EL을 지나치는 경우
- 원점 복귀 완료 위치가 일정하지 않은 경우
- 완료 위치가 일정하지 않은 경우
- 작업속도보다 느리게 움직일 때
- 커맨드를 안내렸는데 모터가 움직일 때
- 알람 리셋에 실패하는 경우
- 리스트모션 동작 중간마다 정지한 후 이송할 때
- 최초 이송 후에만 위치가 불일치 하는 경우
- B접점으로 센서를 사용해 셋업 진행할 때 축이 움직이지 않는 경우
- 모션보드의 속도 및 거리 단위 변환(Pulse -> RPM등) / 단위거리, 단위속도 변경방법
- 펄스타입 마스터보드로 토크값을 받고 싶은 경우[1)]

이더캣

- 소음&진동
- 드라이버 제공 홈복귀 실패 [2)]
- Index Pulse (Z상)을 이용하여 홈 복귀시 완료 위치가 틀어질 때

- 리밋 감지 시 홈복귀 동작 실패
- 토크 제어 실패
- 토크 확인 실패
- 터치프로브 동작 실패
- 토크 제한 설정
- 커미조아 마스터보드 제공 홈 복귀 모드 안내

IO

이더캣

- ETS-DO 모듈 초기화시 출력 문제
- ETS-DO 모듈 접점 유지 기능 변경
- Driver IO 신호 확인 실패

Hardware

모션 컨트롤

- 크로스 체크 방법

기타 문의

- **개발한 프로그램이 제대로 동작하지 않을 때**
- **커미조아 제품에 대한 견적이 궁금할 때**

알아두면 좋은 정보들

- **블루스크린 메모리 덤프 남기는 방법**
- 빠른시작 해제

- 이더캣 사용시 CEC 파일 지우는 방법
- Secure Boot 해제 방법
- MFC 셋업
- 시작 프로그램 등록
- 펄스모션 에러코드표에 없는 에러코드 발생시 확인법

Errata (문서의 오자)

NEMO

- MLink3_HomeSetSpeedPattern / GetParam

DAQ

- LX203 scan 주파수

[1)]
cEIP의 MC슬레이브, Pulsemotion 제품군
[2)]
100번대가 아닌 홈 복귀 모드들

From:
http://comizoa.com/info/ - **-**

Permanent link:
http://comizoa.com/info/doku.php?id=faq

Last update: **2025/12/11 14:35**