

Table of Contents

- 주요 질문** 1
- 다운로드 및 셋업** 1
 - 일반 1
 - EtherCAT 2
 - SW EtherCAT Master 2
 - Comizoa EtherCAT Slave 2
 - cEIP 2
 - Pulse Motion 2
 - 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
 - ComilDE 3
 - 모션빌더 3
 - 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 페이지입니다.

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
 - **x86**환경과 **x64**환경의 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 이더넷 마스터** 셋업 방법
-

다운로드 및 셋업

일반

- 드라이버 설치 방법
- 패키지(최신 드라이버&라이브러리) 다운로드 방법 / 처음 커미조아 제품을 셋업하는 경우
- 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 이더넷 마스터 셋업 방법**
- 슬레이브 주소 수동 설정 방법
- 기존 사용하던 ComiIDE를 변경할 때 유의사항

SW EtherCAT Master

- SW 이더넷 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](#)

모션빌더

- [서보 알람 해제 오류](#)

펌웨어 업데이트

- 이더켓 펌웨어 업데이트
 - 네모 펌웨어 업데이트
 - cEIP 펌웨어 업데이트 / 펌웨어 리셋
-

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 경우¹⁾

이더켓

- 소음&진동
- 드라이버 제공 홈복귀 실패²⁾
- 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

이더넷

- 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
 - 이더넷 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&rev=1669712367>

Last update: **2024/07/08 18:22**