

# Table of Contents

# summary

---

```
namespace ...
{
    public class ...
    {
        public void Init()
        {
            // Master Device를 초기화합니다.
            InitMasterDevice();

            // Config된 정보와 Scan된 정보를 비교합니다. (설정값과 실제값 비교)
            CheckChannel();

            // 각 축의 알람을 클리어하고, 모터 구동 가능 상태로 변경합니다.
            AxisServoOn();

            // 각 축의 원점 복귀를 수행하여 원점을 설정합니다.
            AxisHomeReturn();
        }

        private void InitMasterDevice()
        {
            //마스터 디바이스를 로드합니다.
            DeviceLoad();

            // 설정 된 슬레이브 개수와 연결 된 슬레이브 개수가 동일한지 확인합니다.
            CompareSlaveCount();
            // SW Version(FW, WDM, SDK)이 서로 호환되는 버전인지 확인합니다.
            GetVersionCompResult();
            // 슬레이브의 Input / Output이 반대로 연결된 모듈이 있는지 확인합니다.
            CheckReveseConnection();
            // Network의 alStatus를 OP로 설정합니다.
            SetAlStateToOP();
        }

        private bool DeviceLoad() {}
        private bool CompareSlaveCount() {}
        private bool GetVersionCompResult() {}
        private bool CheckReveseConnection() {}
        private bool SetAlStateToOP() {}
        private bool CheckChannel() {}
        private bool AxisServoOn() {}
        private bool AxisHomeReturn() {}
    }
}
```

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

Permanent link:  
[http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:ethercat:70\\_users\\_guide:00\\_cookbook:20\\_systeminit:10\\_summary&rev=1620968402](http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:ethercat:70_users_guide:00_cookbook:20_systeminit:10_summary&rev=1620968402)

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