

# Table of Contents

```
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 void DeviceLoad() {}
```

```
    private void CompareSlaveCount() {}
```

```
    private void GetVersionCompResult() {}
```

```
    private void CheckReveseConnection() {}
```

```
    private void SetAlStateToOP() {}
```

```
    private void CheckChannel() {}
```

```
    private void AxisServoOn() {}
```

```
    private void 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=1620968600](http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:ethercat:70_users_guide:00_cookbook:20_systeminit:10_summary&rev=1620968600)

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