

Table of Contents

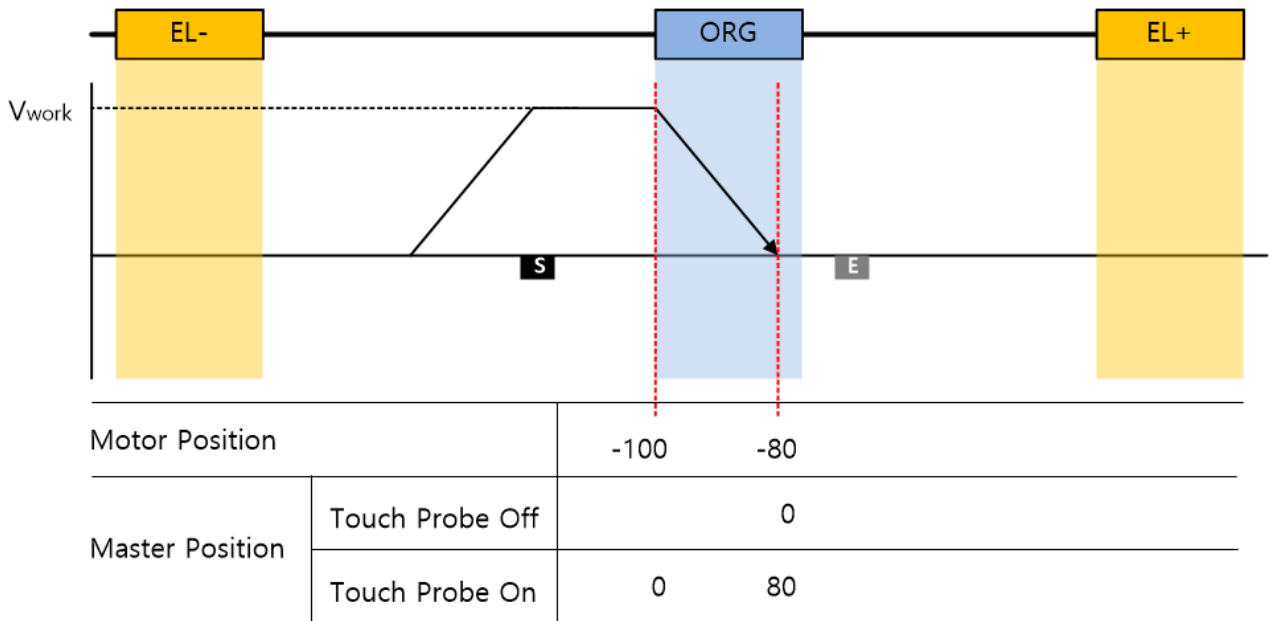
터치프로브 사용 시의 원점복귀 완료 위치	1
터치프로브 사용 여부에 따른 원점복귀 완료 위치	1

터치프로브 사용 시의 원점복귀 완료 위치

x 터치프로브 사용시의 원점 복귀 완료 위치 변화에 대한 안내 페이지입니다.

터치프로브 사용 여부에 따른 원점복귀 완료 위치

- 터치 프로브 소개



터치프로브 미사용 시, 원점 완료 기준 위치는 모터 정지 위치입니다.

- 마스터에서는 정지 위치를 0으로 간주합니다.
- 예시에서, Motor Position 이 -80인 위치를 마스터에서는 0으로 표시합니다.

터치프로브 사용 시, 원점 완료 기준 위치는 **ORG** 센서 감지 위치입니다.

- 마스터에서는 센서 감지 위치를 0으로 간주합니다.
- 예시에서, Motor Position 이 -100인 위치를 마스터에서는 0으로 표시합니다.
- 센서 감지 후, 감속에 따른 이송거리는 실제 위치로 표시됩니다.
- 원점 완료 후, 마스터에서 표시되는 위치는 80입니다.

x터치프로브를 사용하면, 감속에 따른 추가 이송량이 배제되므로 더 정밀합니다.

From:

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

Permanent link:

http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:ethercat:70_users_guide:10_homing:40_tpposition&rev=1614317889

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