

# Table of Contents

- PCI Pulse ..... 1
  - Intro ..... 1
  - Guide ..... 1
  - Setup ..... 2
- Device Install ..... 2
  - Setup ..... 2
- 장치연결 ..... 3
- 전원공급 ..... 4
- Test ..... 5
  - Trouble Shooting ..... 5
  - Support ..... 6

# PCI Pulse Type 제품 사용 안내서입니다

---

## PCI Pulse

### Intro

PCI Pulse 제품군 소개 페이지입니다.

---

### Intro

- [Intro](#)

### 제품 사양

- [Functions](#)
- [Performance](#)
- [General Specifications](#)
- [I/O Signals](#)

### 제품별 특징 및 차이점

- [제품별 특징 및 차이점](#)

### 모션 컨트롤러 인터페이스 신호

- [Command & Feedback](#) 입출력 신호
- [서보드라이버 전용](#) 입출력 신호
- [기계적 위치](#) 입력 신호
- [외부신호에 의한 모션제어](#) 관련 입력 신호
- [기타](#) 입출력 신호
- [ComiIDE를 이용한 Mode / Logic](#) 변경 방법

### Guide

### Information

## 모션 컨트롤러 인터페이스 신호

- **Command & Feedback** 입출력 신호
- 서보드라이버 전용 입출력 신호
- 기계적 위치 입력 신호
- 외부신호에 의한 모션제어관련 입력 신호
- 기타 입출력 신호
- **ComiIDE를 이용한 Mode / Logic 변경 방법**

## Setup

× PCI Pulse Type 제품 Setup에 대한 Quick Guide 입니다.  
제품을 처음 설치하는 경우 각 단계를 꼭 확인하시기 바랍니다.

### Device Install

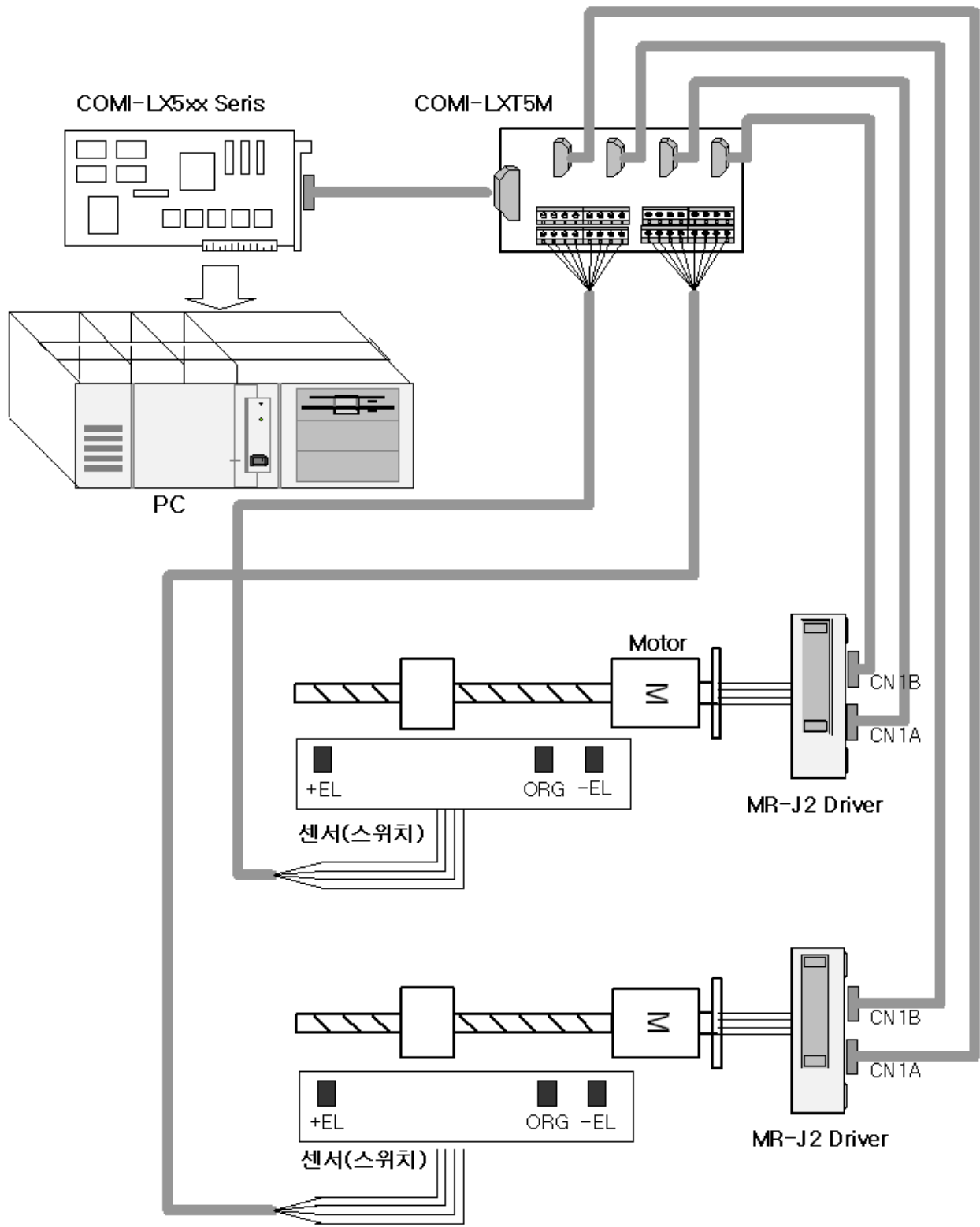
- Device를 **PCI Slot**에 설치합니다.

### Setup

- Setup 파일 ( **Download**)을 이용하여 Setup을 진행합니다.
- Setup 파일을 이용하여 설치하는 경우가 아니라면 다음의 과정이 필요합니다.
  - **Driver 설치**
  - **DLL 설치**
- ComiIDE를 실행하여 **Device Load 여부를 확인**합니다.
- ComiIDE를 이용하여, **SW Version 호환성을 확인** 합니다.

## 장치연결

- 모션컨트롤러와 터미널 단자대간에 68핀 케이블을 연결하고 체결상태가 견고한지 확인합니다.
- 모터드라이버와 터미널 단자대간에 신호선을 연결<sup>1)</sup>합니다.
- 리밋(-EL, +EL)과 알람(ALM) 입력신호를 배선하지 않은 경우에는 해당 입력단자에 GND를 연결<sup>2)</sup>하시기 바랍니다.



### 전원공급

- 모터의 구동을 위해서는 모터 드라이버와 모션컨트롤러 모두에 전원을 공급하여야 합니다.

- 모션컨트롤러는 DC 24V 전원을 사용합니다.
  - DC 24V 전원공급장치의 +24V와 GND 신호를 터미널 단자대에 연결하십시오.
  - 사용하는 터미널 종류에 따라 전원을 공급하는 단자의 위치는 다를 수 있습니다.

## Test

- **ComiIDE** 또는 기타 테스트 프로그램을 이용하여 테스트를 진행합니다.
- Motion Test에 대한 내용은 **Motion Test** 참조

## Trouble Shooting

### Trouble Shooting

---

#### Move

- 이송명령을 내렸는데 모터가 구동되지 않는 경우
- 모터가 한쪽 방향으로만 구동하는 경우
- Limit(EL) 센서나 원점센서가 감지되지 않는 경우
- Limit(EL) 센서가 감지되어도 즉시 정지하지 않는 경우
- 명령내린 좌표와 실제 이동한 좌표가 일치 하지 않는 경우
- 첫번째 이송 명령에서만 좌표가 일치 하지 않는 경우
- 지정한 속도까지 작업 속도가 도달하지 않는 경우
- 지령 펄스를 출력하지 않았는데 모터가 회전하는 경우
- Alarm이 해제되지 않는 경우

#### Homing

- 원점복귀시에 원점센서(Origin)를 지나치는 경우
- 원점복귀시 완료 위치가 일정하지 않은 경우

#### etc

- API 호출 시 return 까지 수백 ms 의 지연 발생

## Support

---

- 약세사리 목록

1)

(㉸) 커미조아에서 제공하는 서버전용 터미널과 케이블을 사용하는 경우에는 전용케이블을 양쪽 커넥터에 연결

2)

해당 신호의 입력로직들을 B접점(Normal Close) 형식으로 설정해주기 위한 것으로, 통상적으로 B접점 형식이 노이즈에 강하기 때문

From:

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

Permanent link:

<http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:pulse:start&rev=1559035259>

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