

## Table of Contents

Case 1 .....	1
AddInfo .....	1
Cause .....	1
Solution .....	1

× 홈 복귀 완료 위치가 일정하지 않는 경우에 대한 안내 페이지입니다.

## Case 1

### AddInfo

- 서보 모터는 모터에 회전검출기(엔코더, 레졸버 등)를 탑재하여, 현재의 회전위치 및 회전속도를 드라이버에 Feedback하고 있습니다.
- 드라이버는 상위제어기의 Command Pulse신호와 Feedback신호의 편차를 상시 연산하며, 그 오차를 ‘0’으로 하는 쪽으로 모터 권선전류를 제어하는 Closed Loop 제어방식을 사용합니다.
- 따라서 서보 모터는 Closed Loop제어에 따른 약간의 지연시간이 발생하게 됩니다.

### Cause

- 상위제어기에서는 ORG나 EL신호가 들어온 후 원점 복귀 모드에 따라 구동을 하고 Command 가 모두 나가게 되면 그 순간을 원점 복귀 완료 시점으로 인식 합니다.
- 하지만 서보 모터에서는 위에 설명한 이유로 Command Pulse와 약간의 편차가 발생하게 되는데 이 편차가 가변적이므로 원점복귀 완료 후 위치가 가변적이 됩니다.

### Solution

- 원점 복귀 모드가 0인 경우, 0 이외의 모드로 변경합니다.
- 홈복귀 속도 또는 재진입 속도를 낮춥니다.
- 모터의 응답성을 높입니다.

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:pulse:troubleshooting:homing:inaccurate\\_home\\_position&rev=1559033167](http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:pulse:troubleshooting:homing:inaccurate_home_position&rev=1559033167)

Last update: 2024/07/08 18:22