

Table of Contents

이송 후 Command & Feedback 불일치	1
Case 1	1
Cause	1
Solution	1
Case 2	1
Cause	1
Solution	1

이송 후 Command & Feedback 불일치

× 명령내린 좌표와 실제 이동한 좌표가 일치 하지 않는 경우에 대한 안내 페이지입니다.

Case 1

Cause

- 구동 명령 함수 중 `ToStart()` 함수군(절대좌표 이동명령을 시작하고 바로 반환되는 함수들)을 사용하는 경우에는 반드시 현재 이동명령이 완료 되었는지를 구동 함수에 맞는 `IsDone()` 함수를 사용하여 체크한 후 다음 명령을 수행해야 합니다.
- 그렇지 않은 경우 절대 좌표 체계가 불일치할 수 있습니다

Solution

- `IsDone()` 함수를 이용하여 체크한 후 다음 명령을 수행해야 합니다

Case 2

Cause

- 모터의 응답성이 느린 경우 `Inposition`을 사용하지 않거나 `Inposition Range`가 크다면, `IsDone()`이 확인된 시점에 아직 모터는 구동중일 수 있습니다.
- 이 시점에 다음 이송명령이 수행된다면, 완료 위치가 불일치 할 수 있습니다.

Solution

- 모터의 응답성을 높이거나, `Inposition Range`를 낮춥니다.

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

Permanent link:
http://comizoa.com/info/doku.php?id=platform:pulse:troubleshooting:move:inaccurate_position&rev=1559034208

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