목차

ComiIDE 1
Intro 1
지원 기능 1
Basic 1
Advanced 2
Setup & Monitor 3
Trace 4
Tool 4
IO 5
Configurator : 이더캣 환경 설정 5
ServoTunes : 서보 파라메타 편집기 6
Gantry 7
Shell 7
History 8
Platform - EtherCAT 8

임시 위키 입니다.

ComiIDE

ComiIDE

Intro

ComiIDE의 소개페이지 입니다.

- ComiIDE is
- History
- 지원 기능
- 지원 제품 목록

지원 기능

ComiIDE에서 지원하는 기능에 대한 안내 페이지입니다.

Basic

Home Return
원점 복귀

SingleAxis
단축 이송

MultiAxis
다축 이송

IxLine
직선 보간 이송

IxArc
원호 보간 이송

IxSpline
자유곡선 보간 이송

IxHelical
원호 보간 이송 + 직선 보간 이송

PT Motion
위치-시간 테이블을 이용한 보간 이송

IxMprLin2x
연속된 직선 보간 이송 시 모서리에 자동으로 원호 삽입

IxVia
경유점 지정, 경유점 통과시 자동으로 원호 삽입

Master-Slave
마스터축에 동기화된 슬레이브축 제어

Advanced

ListMotion
작업 예약 후 일괄 수행

CMP
지정된 위치에서에 트리거 자동 출력

CMP AB
두 축의 위치 관계를 이용한 트리거 자동 출력

Velocity / Torque
속도, 토크 제어

Auto Torque
위치제어 완료 후 지정된 조건이 충족될 때까지 자동으로 토크 출력

Multi Torque
대상축의 위치에 따른 제어축의 토크 자동 변환

Gantry
보상 테이블을 이용한 1차원 위치 자동 보상

2D Position Correction
보상 테이블을 이용한 2차원 위치 자동 보상

Collision Avoidance
축을 공유하는 여러 기구물에 대한 충돌 방지

LATCH
신호 입력 시의 위치값 저장, 확인

External Switch
외부 스위치에 의한 모션 제어

Manual Pulsar
MPG등을 이용한 PA/PB 입력 신호에 동기되는 모션 제어

Dispensor
AD Library 를 이용한 Dispensor 특화 기능

Motion Path
위치 데이터 생성, 편집을 위한 GUI 툴

Sync Axis
타축 동기 구동

Slow Down
범용 디지털 신호 입력에 의한 속도 변경

Ext Stop
범용 디지털 신호 입력에 의한 정지

TouchProbe
센서 입력 순간의 모터 위치 저장(래치)

Setup & Monitor

Motion Setup
모션 제어 환경 설정

HomingSpeed
홈복귀 속도 설정

SxSpeed
단축 이송 속도 설정

IxSpeed
보간이송 속도 설정

Version Compare
소프트웨어[1] 버전 호환 확인

Motor Monitor
드라이버의 상태, 모션 상태 확인

Position Monitor
위치, 속도, 카운터, 토크 확인

MIO Monitor
NOT,POT,ALM 등 MotionIO 확인

AlMonitor
EtherCAT의 AlState, CRC 확인

NetState
EtherCAT 통신상태 확인

EscState
ESC 상태 모니터링

Trace

DLL Trace
API 호출 상황 trace

State Trace
위치, 속도, 토크, MotorState 등 trace

3D Emulator
위치를 3차원 좌표에서 trace

Graph
속도, 토크, 편차 등을 그래프로 trace

Interrup Trace
인터럽트 발생 여부 trace

Register Trace
레지스터의 값 trace

Motor Performance Trace
모터의 편차, 부하에 관한 상세내용 trace

Tool

Shell
Shell을 이용한 Api 호출, 단위테스트, logging 지원

Install (Installer)
Driver, Library 자동 설치

DLLs (Dll finder)
Load 된 DLL을 찾아 관련 정보 제공

PC (PC Monitor)
PC 자원 사용량, 부하량, Threshhold 측정

M.Edit : Motion Editor
Shell과 Task를 이용한 Motion 편집기

Servo : ServoTunes
네트워크 타입 서보 파라메터 편집기

FW (Firmware Downloader)
Firmware Download, Updaload, Compare

Config
EtherCAT 환경 설정용 Configurator

SlaveRW
EtherCAT Slave 제품의 SDO, Register, EEPROM 를 Read, Writer, Update

Alarm History
EtherCAT Driver의 Alarm 발생 내역을 확인

PDO (PDO Editor)
EtherCAT Driver의 Config 된 PDO Data 실시간 Read / Write

IO

Digital Input
범용 디지털 입력 신호 확인

Digital Output
범용 디지털 출력 신호 제어, 확인

Analog Input
범용 아날로그 입력 신호 확인

Analog Output
범용 아날로그 출력 신호 확인

Counter
펄스 신호 입력 확인, 출력

Serial
시리얼 입력 확인, 출력

Custom DI
연결 된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

Custom DO
연결 된 모든 DI 제품에서 필요한 channel 만을 선택하여 새로운 폼 생성

Configurator : 이더캣 환경 설정

Configurator 및 Configuration 에 대한 안내 페이지입니다.

Config

- **Configurator**
- **Configuration**

Description

- **Project 관리**
  - Slave List 비교
- **Setup : Configuration Option 설정**
- **TopologyView**
  - Topology, AlStatus, AlStatus Error 확인,
  - Port 상태, **InPort - OutPort 오삽입**, DC Delay 확인
- **Net Info**
  - Cycle Time, Process Time, Logic Memory 확인
  - DI, DO, AI, AO Channel Map
- **Slave Info**
  - Address, SyncMode, DeviceType 변경
- **Process Data**
- **Slot Info**
- **Addressing**
  - IO Module에 대한 Channel Mapping 방식 설정
  - Auto Addressing
- **Distibuted Clock Delay 측정**
- **Reverse Connected Slave**
- **Module Change**

Trouble Shooting

- **Scan Error**
- **Master Device 초기화 실패**
- **주소 확인 실패**
- **Master-DC 확인 실패**
- **OP 전환 실패**

ServoTunes : 서보 파라메타 편집기

Info

- ServoTunes?
- 지원제품

Guide

- **기능소개**
- **사용 예시 : 모터 구동 방향 변경**
- 파일로 저장 & 불러오기
- 드라이버로 기록(전송)
- 10진수 or 16진수 표시
- MotionIO 할당 & 로직 변경

Gantry

Info

- Gantry?
- 커미조아의 갠트리 보상 특징
- 갠트리 보상 시 성능 차이

Guide

- 갠트리 적용하기
- 토크를 이용한 보상 맵 작성
- Gantry 적용 확인

Trouble Shooting

Shell

Info

- Shell?

Guide

- 기본 명령어
- Normal Mode : API 호출
- Log Mode : API 반복 호출 및 로깅
- RunTime Mode : API 수행 시간 측정
- Timer Resolution

Trouble Shooting

History

Platform - EtherCAT

EtherCAT

EtherCAT Type 제품 사용 안내서입니다

- API
  - API Description
    - ecGn
      - ecGn_LoadDevices
    - ecmSx
      - ecmSxCfg_SetUnitDist
    - ecNet
      - ecNet_GetAlState
      - ecNet_GetCfgSlaveCount
      - ecNet_GetVerInfo
      - ecNet_IsBootCompt
      - ecNet_ScanSlaves
      - ecNet_SetAlState
  - Error Code
    - ErrorCode : -21056
    - ErrorCode : -21070
    - ErrorCode : -21072
    - ErrorCode : -21086
    - ErrorCode : -5
    - ErrorCode : -8

    - Example
        - Check Reverse Connection
        - CMP One
        - List Motion
        - Version Compare
    - Info
        - netID
- Info
    - Touch Probe
        - Homing with TouchProbe
        - IDE를 이용한 동작 확인
        - Touch Probe Setup
        - Touch Probe 소개
        - 지원 여부 확인
    - Zero Vibration
    - ESI File
    - EtherCAT State Machine
    - Object
    - 동기 모드 (SyncMode)
- Intro
    - 호환제품 목록
        - CKD
        - Leadshine
        - MKS
        - Nidec
        - Oriental
        - VEICHI
        - YASKAWA
    - EtherCAT Devices
    - EtherCAT Hardware Master
    - EtherCAT Type
    - EtherCAT 개요 및 특징
    - ETS-MT02H
    - HW Master 기능
    - HW Master 기능 및 성능
    - HW Master 모션 성능 사양
    - HW Master 성능
- Setup
    - Config
        - Description
            - Addressing
            - Distributed Clock Delay 측정
            - Module Change
            - Net Info
            - Process Data
            - Project Manager
            - Reset
            - Reverse Connection Check
            - Setup
            - Slave Info
            - SlotInfo

        - Topology View
      - Trouble Shooting
        - Connection Check
        - Device Boot Failed
        - EEPROM Read / Write Failed
        - Master-DC Invisible
        - OP 전환 실패
        - Scan Error
        - 주소 읽기 실패
      - Configuration : 이더캣 환경 설정
      - Configurator
    - Device Install
      - 12V 전원 공급
      - Device ID
      - Device 설치
      - 동작 상태 확인
      - 통신 상태 확인
    - Stand Alone EtherCAT
      - Daemon
      - 통신 설정
    - 슬레이브 연결 (TOPOLOGY)
      - 라인
      - 링 + 링
      - 링(이중화)
      - 링(이중화) + 트리
      - 트리
      - 트리 + 링(이중화)
    - Setup Guide
    - Setup Guide - StandAlone
- User's Guide
    - CookBook C#
      - System Initialize
        - API
        - Code
        - Summary
    - Homing
      - Home Mode
      - Master HomeMode
      - 원점복귀 속도에 따른 완료 위치 편차
      - 자동원점검색
      - 터치프로브 사용 시의 원점복귀 완료 위치
    - HowTo
      - DriverIO
      - Station Alias Selection Change
      - 기본 PDO MAP 변경
      - 슬레이브의 State 변경
    - Trouble Shooting
      - [FASTECH] ServoOn 명령 시 진동 후 알람 발생
      - DeviceLoad 시 Firmware Down
      - ELMO : 속도제한
      - ELMO : 주소 설정 실패

- ETS DO 모듈 초기화시 출력 문제
- ETS-DO 모듈 접점 유지 기능 변경
- LS MECAPION : SafeOP 전환 실패
- PANASONIC : Alarm 24.0
- PANASONIC : Alarm 80.6
- PANASONIC : Alarm 85.3
- PANASONIC : Alarm 88.1
- PANASONIC : 전자기어비가 설정 실패
- TouchProbe 동작 실패
- 리밋 감지 시 홈복귀 동작 실패
- 소음 & 진동
- 이상 데이터 확인
- 토크 제어 실패
- 토크 확인 실패
- 홈복귀 완료 위치 틀어짐
- 홈복귀(드라이버 제공) 시작 실패

1)

Firmware, Driver(WDM), Library(DLL)

From:
http://comizoa.com/info/ - **-**

Permanent link:
http://comizoa.com/info/doku.php?id=start&rev=1587961737

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