1. 컨트롤 테이블이 어떤 값을 가지는가

2. 모터가 작동하는 원리

stall torque : 1. 회전속도가 0일때 생성되는 토크(최대부하상태일때의 힘)

2. 장치의 회전속도가 0이 되도록 하는 토크 부하

stall : 최대부하(모터가 회전불가 부하상태)

무부하속도 : 모터축에 아무것도 없을 떄 모터혼자 회전할때의 속도

packet : 데이터 전송 단위

instruction packet : 명령 패킷

부하 : 부담, 가해지는 힘

프로토콜 : 데이터 송수신 할 때의 규칙 예) IP/TCP

제어기 : controller

Profile이란 모터 구동 시 급격하게 변하는 속도와 가속도를 조절함으로써 진동, 소음 및 모터의 부하를 줄이는 가감속 제어 방법입니다

V = IR

dynamixel SDK : 소프트웨어

min/max position limit

gain : 입력에 대한 출력의 기울기

PWM 제어 모드의 경우, PID 제어기와 Feedforward 제어기는 모두 비활성화되고 [Goal PWM(100)](http://emanual.robotis.com/docs/kr/dxl/x/xl430-w250/" \l "goal-pwm100) 값이 Inverter를 통해서 모터에 직접 인가됩니다. 이를 통해 모터의 전압을 직접 제어할 수 있습니다.

컨트롤테이블 : 장치 내부존재 값, 상태와 구동관련

torque enable : 구동기를 끄거나 켤 때 쓰는 변수(0이면 꺼지고 1이면 켜짐)

구동기(동력전달) : 모터, 유압식 피스톤

protocal: ip, tcp 컴퓨터 간 정보를 주고 받는다

#드라이브 모드- 기본동작 방향(goal position, present position)

#Operating Mode- 속도제어 모드

-위치제어 모드(Max Position Limit(48), Min Position Limit(52))

-확장위치제어 모드

-pwm(Pulse Width Modulation(펄스 폭 변조):펄스의 폭(PWM Duty)을 변경시키는 변조방식)제어 모드

#동일한 Secondary ID 값을 갖은 장치들은 하나의 그룹을 형성

#프로토콜 타입(1.0, 2.0)

#Homing Offset-0점 위치(Present Position= 실제 위치 + Homing Offset)

#Moving Threshold- 움직임의 유무를 판별하는 기준 속도

#Temperature Limit(31)

#Min/Max Voltage Limit

#PWM Limit(36)

\*Profile-모터 구동 시 급격하게 변하는 속도와 가속도를 조절함으로써 진동, 소음 및 모터의 부하를 줄이는 가감속 제어 방법

#