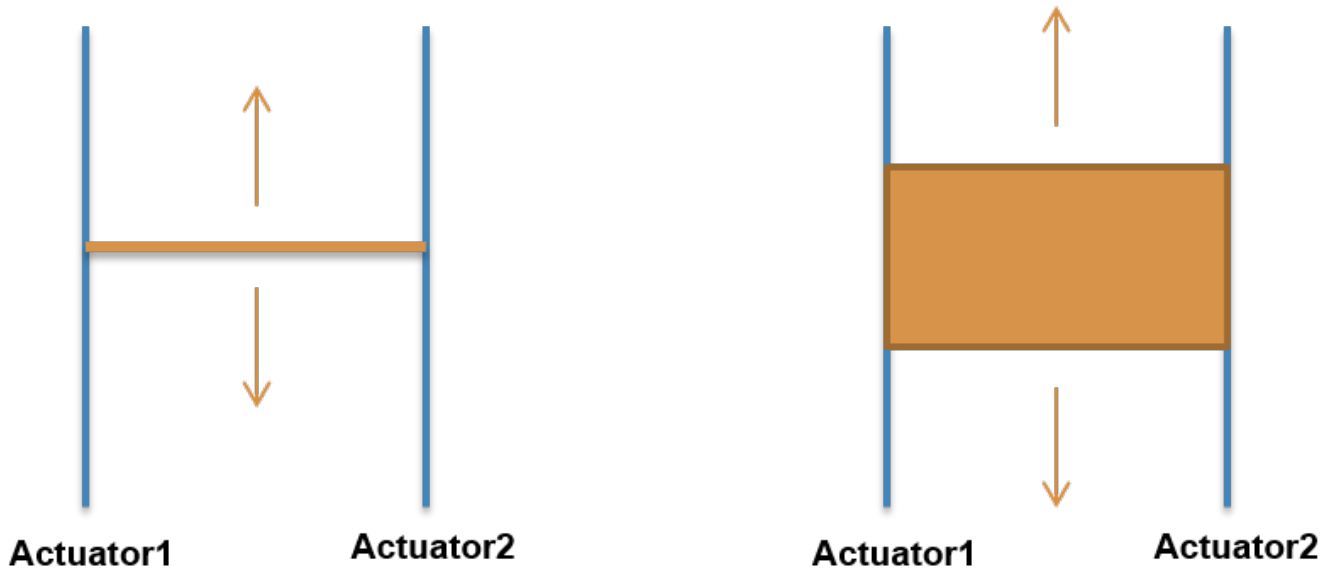


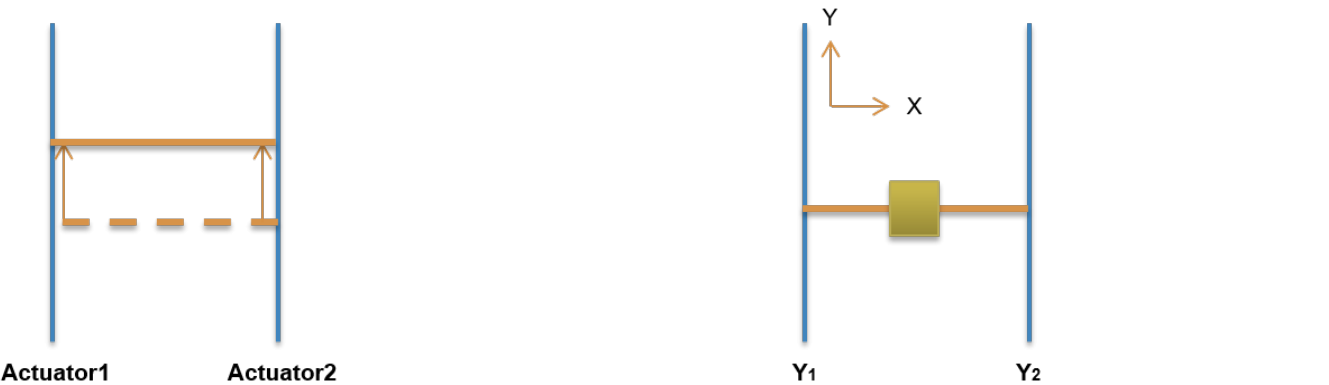
.....	1
.....	1
.....	2
.....	3

What's Gantry

x

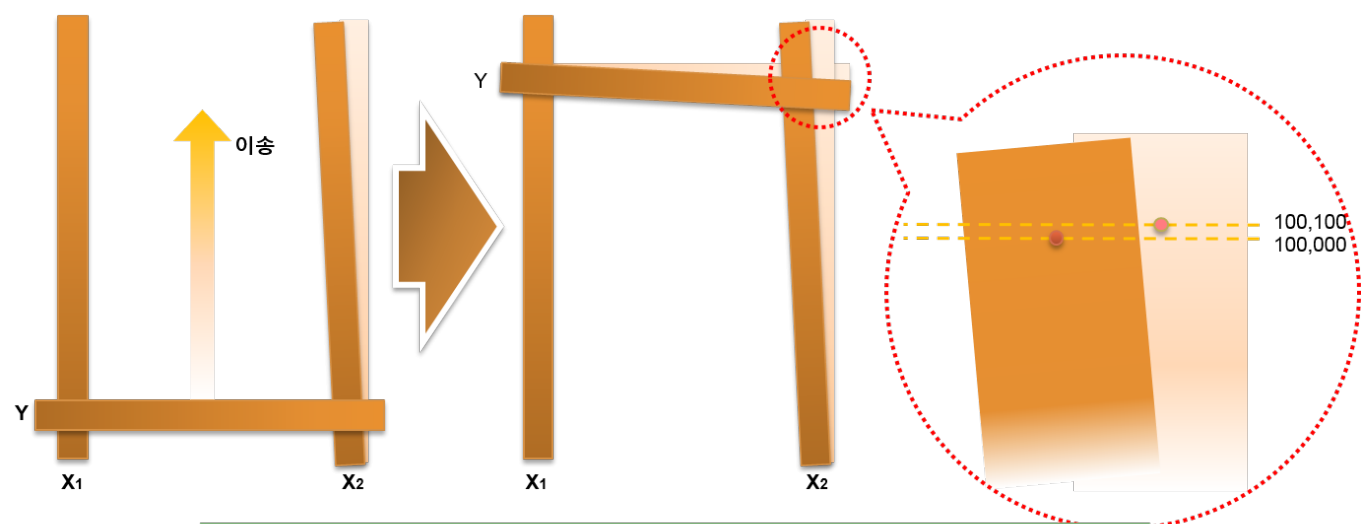


- (Actuator) 가
-

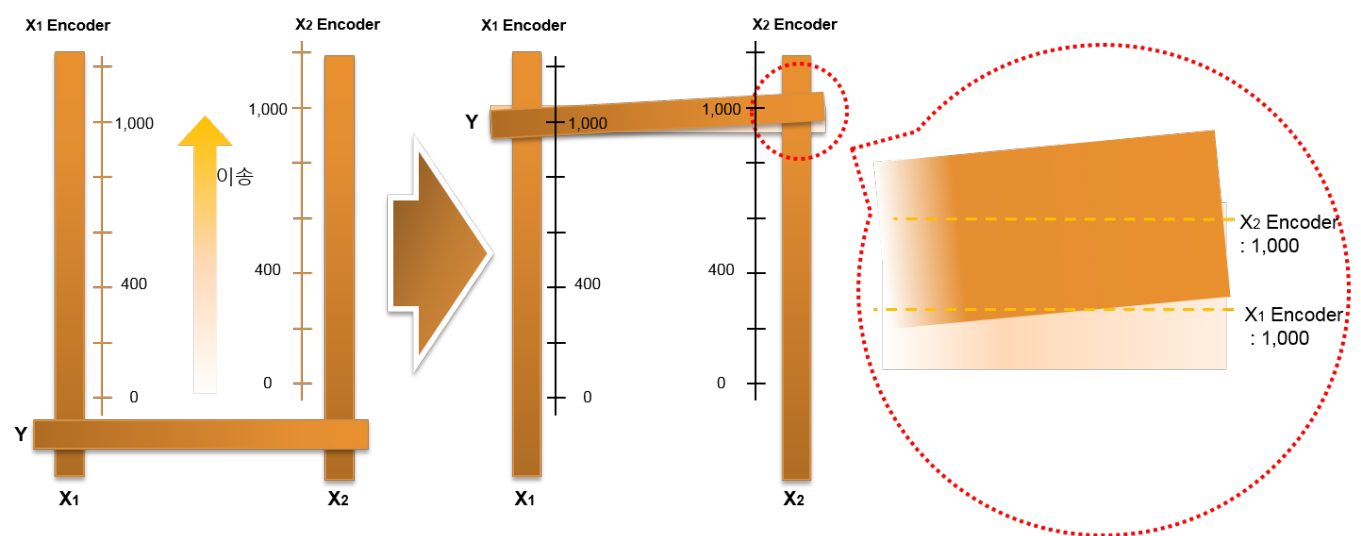


< 두 축의 동기 제어 > < 하나의 논리적인 축으로 인식되는 두 개의 겐트리축 >

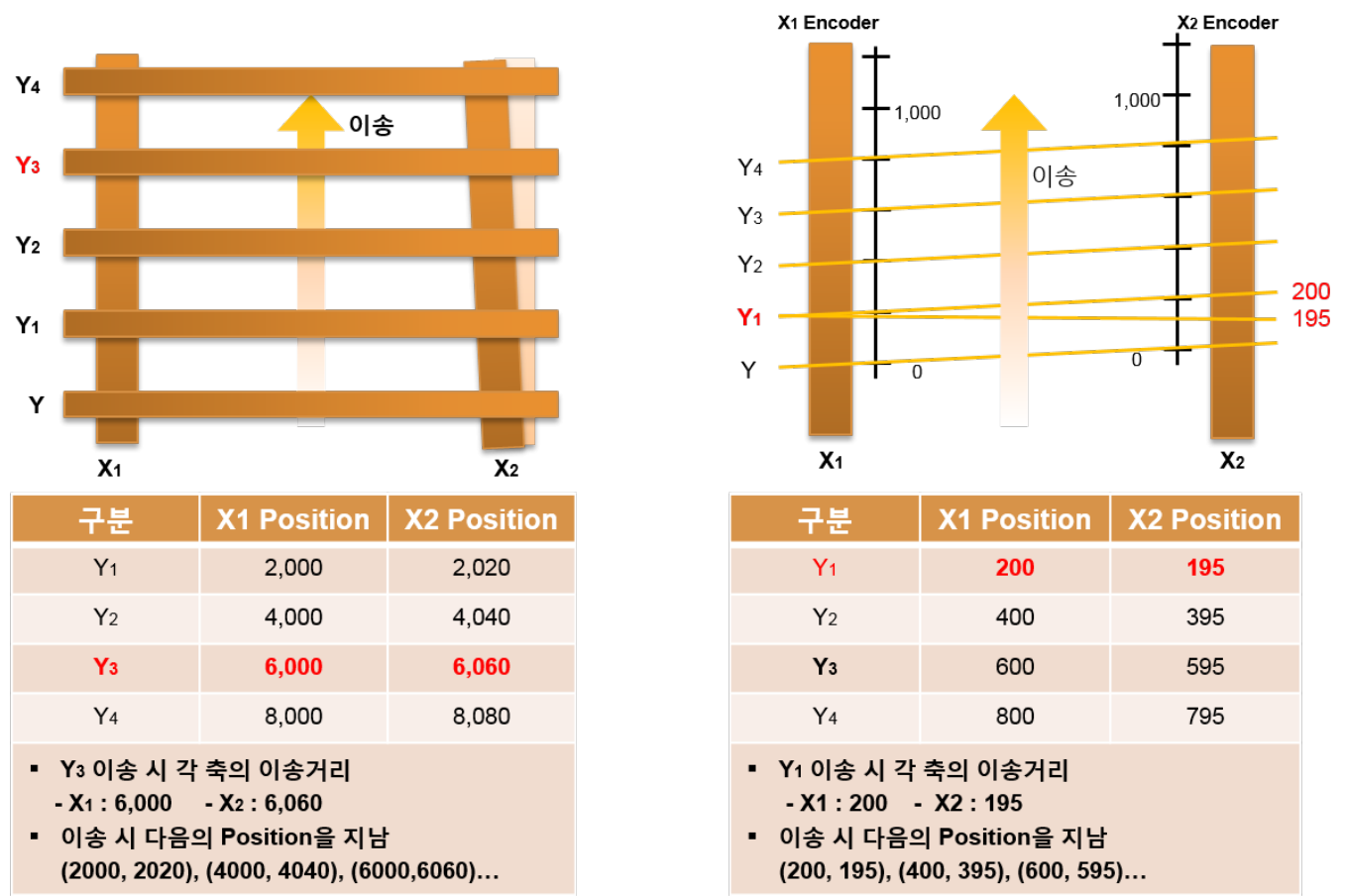
-
-
- 가 , 가



항목	상세
원인	X1 - X2 가 물리적으로 평행하지 않음
증상	- X1 - X2 에 동기제어 (or 보간제어) 로 이송명령(Distance : 100,000) 을 내릴 경우 X2 축은 목표 위치까지 도달하지 못함. - 이 경우 X2 축에는 Distance : 100,100 에 해당하는 이송명령이 내려져야 함. Actuator의 길이에 따라 편차 또한 커지며, Y축이 이송거리에 비례하여 비틀어짐 → 정밀제어가 어려우며, 소음 / 진동의 원인이 됨
기타	최초 물리적으로 평행하게 설치되었다하더라도 마찰열등의 변수에 의해 틀어짐 발생 가능



항목	상세
원인	X1 - X2의 Encoder(Linear Scale)가 물리적으로 평행하지 않음 X1 - X2의 Encoder가 물리적으로 동일 위치 아님
증상	X1 - X2 에 동기제어 (or 보간제어) 로 이송명령(Distance : 1,000) 을 내릴 경우 Y축이 비틀어진 채 구동 됨 → 정밀제어가 어려우며, 소음 / 진동의 원인이 됨



• , 가

• ,

- ,

• (,)

• (1000,998) (3000,2994)...

○ 1000 , 998

○ 2000 , 1996

○ 3000 , 2994
- comizoa, , ide, ethercat, gantry, ,

From:
<http://comizoa.co.kr/info/> - -

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/application:comiide:tool:gantry:00_gantrycontrol

Last update: 2019/12/06 18:14