

..... 1

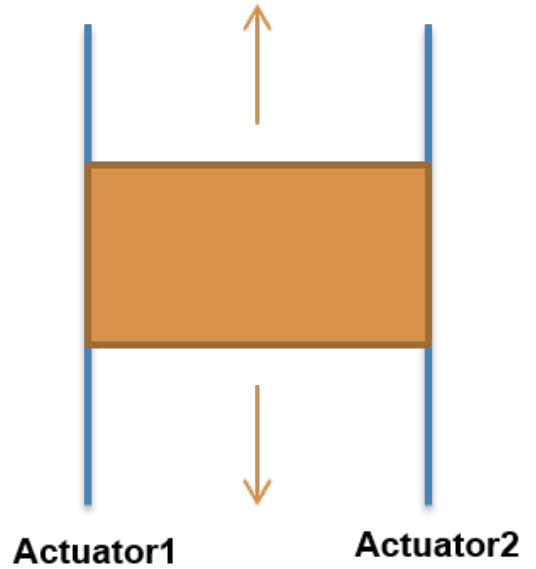
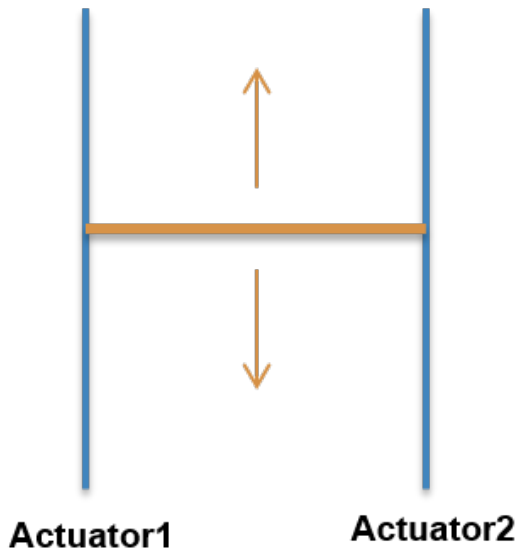
..... 1

 2

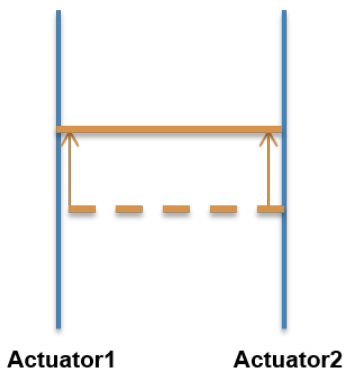
 4

What's Gantry

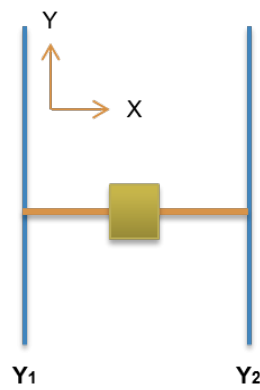
x



- (Actuator)
- 가



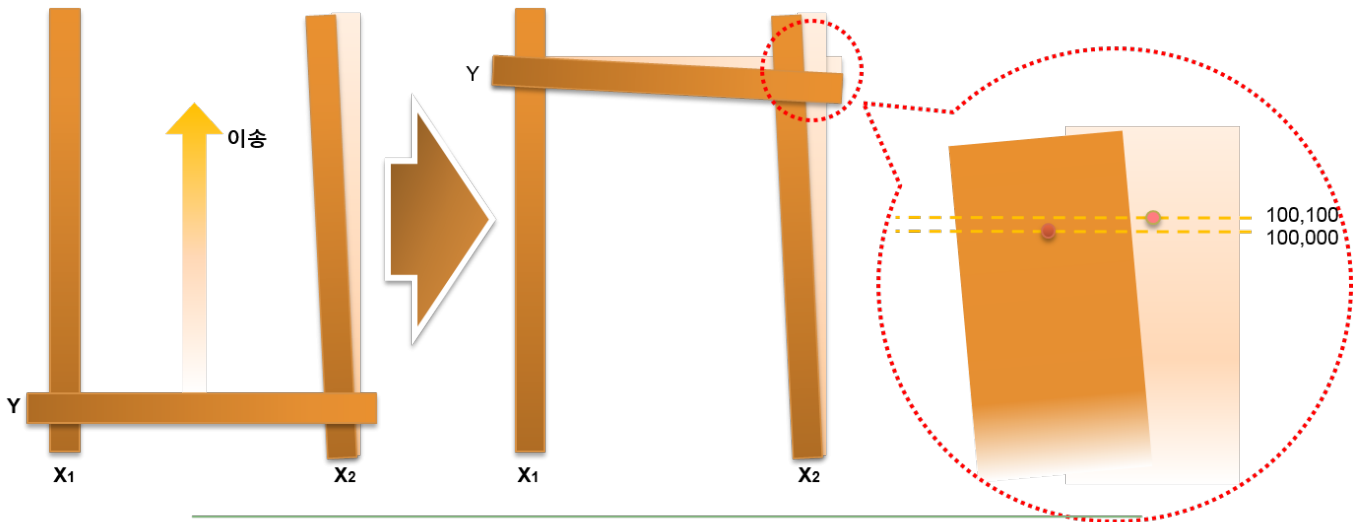
< 두 축의 동기 제어 >



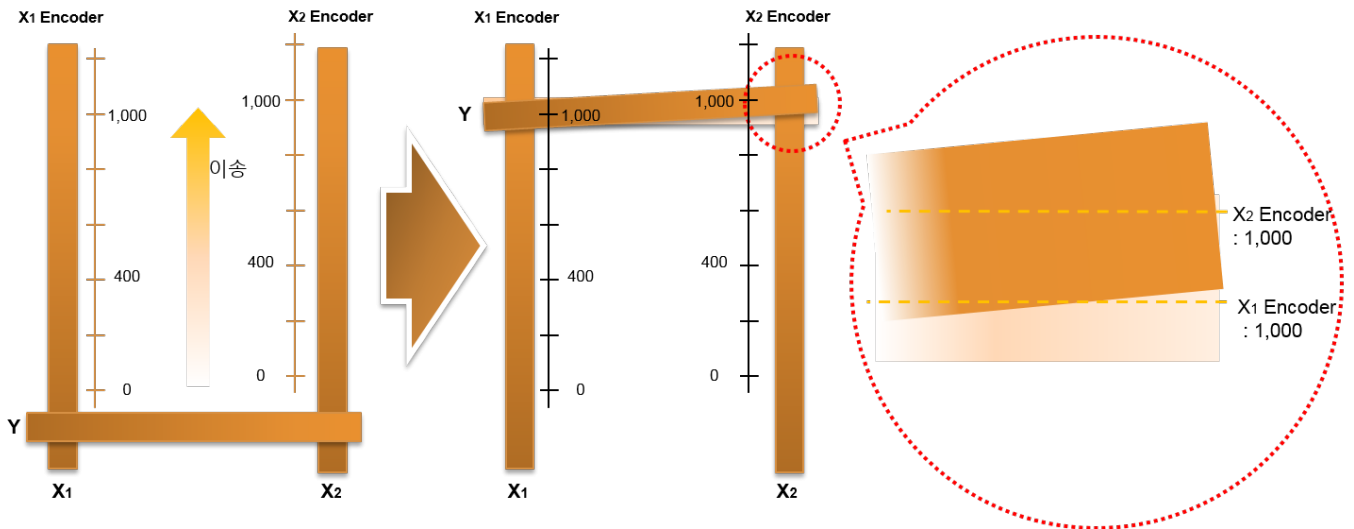
< 하나의 논리적인 축으로 인식되는 두 개의 겐트리축 >

-

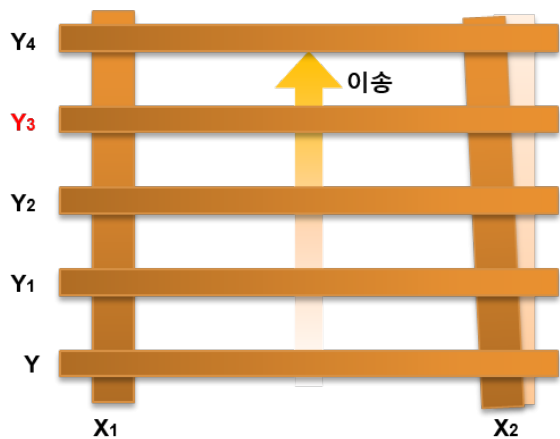
- , .
- 가 , 가



| 항목 | 상세 |
|----|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 원인 | X1 - X2 가 물리적으로 평행하지 않음 |
| 증상 | <ul style="list-style-type: none"> - X1 - X2 에 동기제어 (or 보간제어) 로 이송명령(Distance : 100,000) 을 내릴 경우 X2 측은 목표 위치까지 도달하지 못함. - 이 경우 X2 측에는 Distance : 100,100 에 해당하는 이송명령이 내려져야 함. |
| 기타 | Actuator의 길이에 따라 편차 또한 커지며, Y축이 이송거리에 비례하여 비틀어짐 → 정밀제어가 어려우며, 소음 / 진동의 원인이 됨 |
| | 최초 물리적으로 평행하게 설치되었더라도 마찰열등의 변수에 의해 틀어짐 발생 가능 |

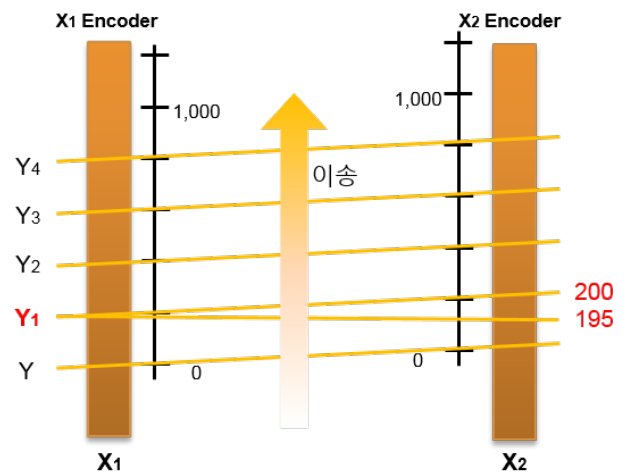


| 항목 | 상세 |
|----|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 원인 | X1 - X2의 Encoder(Linear Scale)가 물리적으로 평행하지 않음 X1 - X2의 Encoder가 물리적으로 동일 위치 아님 |
| 증상 | X1 - X2 에 동기제어 (or 보간제어) 로 이송명령(Distance : 1,000) 을 내릴 경우 Y축이 비틀어진 채 구동 됨 →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



| 구분 | X1 Position | X2 Position |
|-----------|--------------|--------------|
| Y1 | 2,000 | 2,020 |
| Y2 | 4,000 | 4,040 |
| Y3 | 6,000 | 6,060 |
| Y4 | 8,000 | 8,080 |

- Y3 이송 시 각 축의 이송거리
- X1 : 6,000 - X2 : 6,060
- 이송 시 다음의 Position을 지남
(2000, 2020), (4000, 4040), (6000,6060)...



| 구분 | X1 Position | X2 Position |
|-----------|-------------|-------------|
| Y1 | 200 | 195 |
| Y2 | 400 | 395 |
| Y3 | 600 | 595 |
| Y4 | 800 | 795 |

- Y1 이송 시 각 축의 이송거리
- X1 : 200 - X2 : 195
- 이송 시 다음의 Position을 지남
(200, 195), (400, 395), (600, 595)...



- , .
- (,) .
- (1000,998) (3000,2994) ...
 - 1000 , 998
 - 2000 , 1996
 - 3000 , 2994 .

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

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:00_gantrycontrol&rev=1542192557

Last update: **2024/07/08 18:23**