

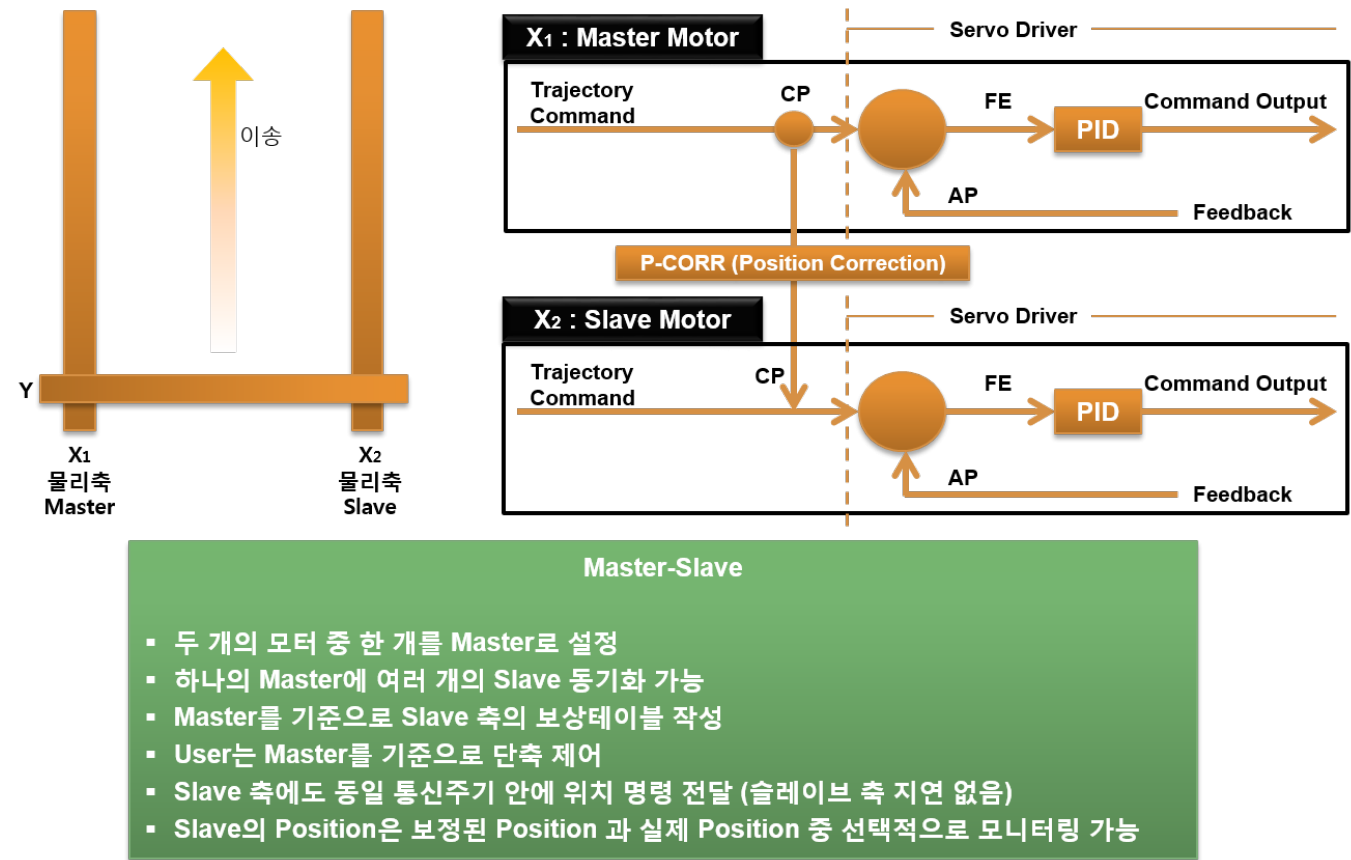
목차

|                         |   |
|-------------------------|---|
| 커미조아의 갠트리 보상제어 개요 ..... | 1 |
| 갠트리 보상 테이블(맵) 작성 .....  | 1 |

# Why COMIZOA

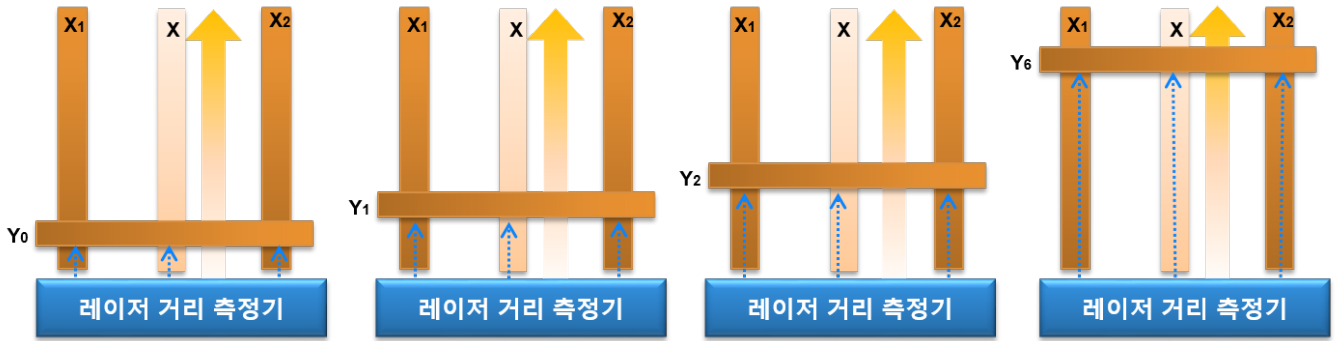
x 커미조아의 갠트리 제어 방식이 가지는 특징에 대한 안내 페이지입니다.

## 커미조아의 갠트리 보상제어 개요



## 갠트리 보상 테이블(맵) 작성

- 일반적으로, 갠트리 보상맵 작성 시 레이저 거리 측정기를 이용한다.



| 구분 | X1 | X   | X2  |
|----|----|-----|-----|
| Y0 | 99 | 100 | 100 |
|    |    |     |     |
|    |    |     |     |
|    |    |     |     |

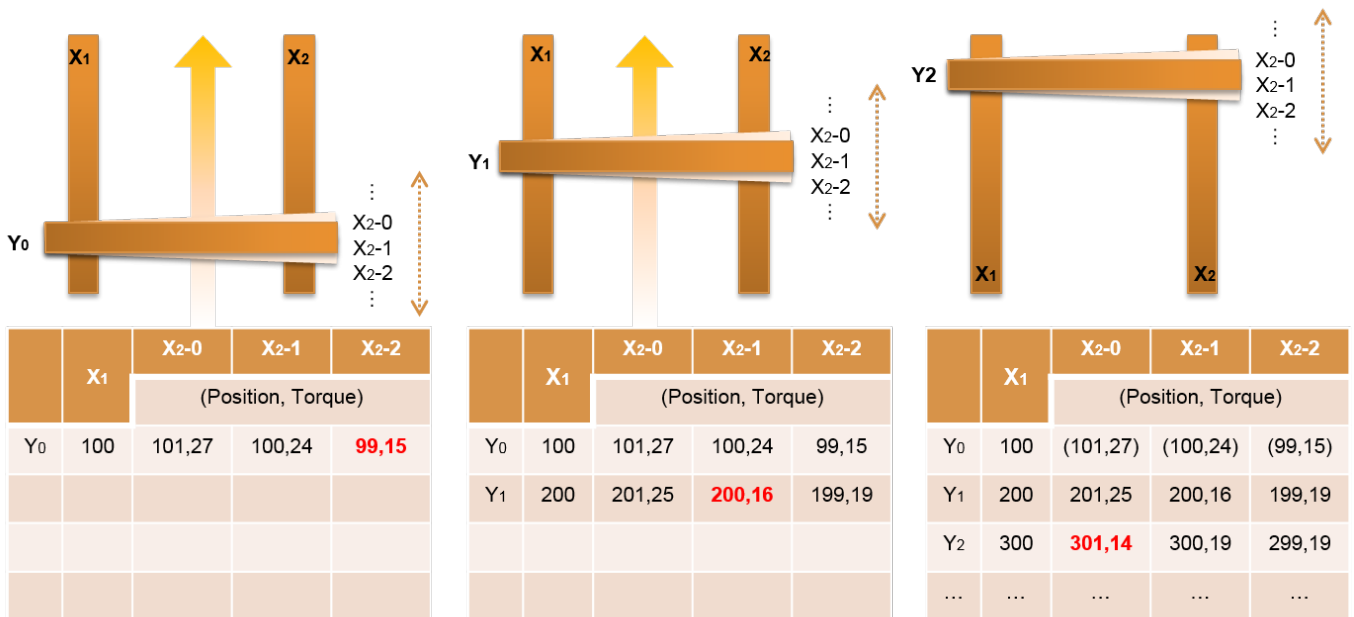
| 구분 | X1  | X   | X2  |
|----|-----|-----|-----|
| Y0 | 99  | 100 | 100 |
| Y1 | 199 | 200 | 201 |
|    |     |     |     |
|    |     |     |     |

| 구분 | X1  | X   | X2  |
|----|-----|-----|-----|
| Y0 | 99  | 100 | 100 |
| Y1 | 199 | 200 | 201 |
| Y2 | 300 | 300 | 302 |
|    |     |     |     |
|    |     |     |     |

| 구분  | X1  | X   | X2  |
|-----|-----|-----|-----|
| Y0  | 99  | 100 | 100 |
| Y1  | 199 | 200 | 201 |
| Y2  | 300 | 300 | 302 |
| ... | ... | ... | ... |
| Y6  | 699 | 700 | 705 |

- 레이저 거리 측정기 이용, Master(X)를 기준으로  $X_1 - X_2$  측이 물리적으로 동일 거리가 되는 Position 파악, Master 에 맵핑
- 맵핑한 Position의 수에 비례하여 정밀도가 올라가지만 시간 / 노력 소요

- 커미조아의 경우 토크 피드백을 이용하여 자동으로 맵을 만드는 기능을 제공한다.



|    | X1  | X2-0               | X2-1   | X2-2  |
|----|-----|--------------------|--------|-------|
|    |     | (Position, Torque) |        |       |
| Y0 | 100 | 101,27             | 100,24 | 99,15 |
|    |     |                    |        |       |
|    |     |                    |        |       |

|    | X1  | X2-0               | X2-1   | X2-2   |
|----|-----|--------------------|--------|--------|
|    |     | (Position, Torque) |        |        |
| Y0 | 100 | 101,27             | 100,24 | 99,15  |
| Y1 | 200 | 201,25             | 200,16 | 199,19 |
|    |     |                    |        |        |
|    |     |                    |        |        |

|     | X1  | X2-0               | X2-1     | X2-2    |
|-----|-----|--------------------|----------|---------|
|     |     | (Position, Torque) |          |         |
| Y0  | 100 | (101,27)           | (100,24) | (99,15) |
| Y1  | 200 | 201,25             | 200,16   | 199,19  |
| Y2  | 300 | 301,14             | 300,19   | 299,19  |
| ... | ... | ...                | ...      | ...     |

- Master 기준, Slave를 위아래로 구동시키며 부하율이 최저가 되는 Position 파악, 파악 된 Position을 Master와 맵핑
- 레퍼런스 위치 사이의 위치는 보간 기법을 이용하여 자동 보정
- 어플리케이션에 의해 자동으로 Gantry 보상 테이블 작성 가능

- 다만, 이 경우 위치 정밀도는 떨어질 수 있다. (정밀도가 중요한 설비의 경우에는 레이저 거리 측정기등을 이용하여 보상테이블을 만드는 것이 더 유리하다.)

- 갠트리 보상제어 성능이 요구 기준치에 만족한다면, 보상 테이블 작성에 필요한 노력이 적을 수록 유리하다.
- 갠트리 로봇의 고속 주행 품질이 더 중요하다면, 토크 피드백을 이용한 보상테이블이 더 적합하다.

[comizoa](#), [커미조아](#), [ide](#), [ethercat](#), [gantry](#), [갠트리](#), [보상](#)

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.co.kr/info/application:comiide:tool:gantry:10\\_comizoa\\_gantry](http://comizoa.co.kr/info/application:comiide:tool:gantry:10_comizoa_gantry)

Last update: **2019/12/06 18:14**