

# Table of Contents

간트리 로봇 .....

간트리 제어 .....

간트리 보상제어의 필요성 .....

간트리 보상 테이블 .....

1

1

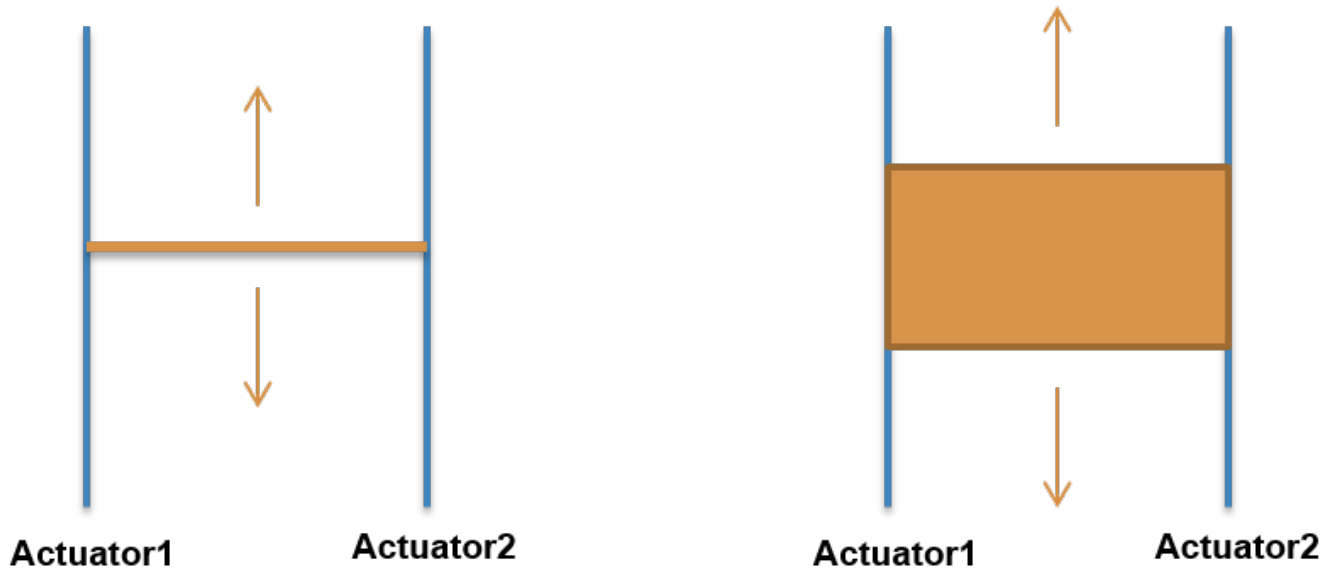
2

4

# What's Gantry

× 갱트리의 기본 개념에 대한 안내 페이지입니다.

## 갱트리 로봇



- 긴 직선 형태의 두 액츄에이터(Actuator)를 넓은 간격을 두고 나란히 놓고 그 중간에 보 또는 평판을 얹은 형태를 가진다
- 두 액츄에이터를 동시에 구동하여 중간에 놓여진 보 또는 평판을 액츄에이터의 길이방향으로 이송하게 된다. 주로 무거운 부하를 운반할 때 많이 사용한다

## 갱트리 제어



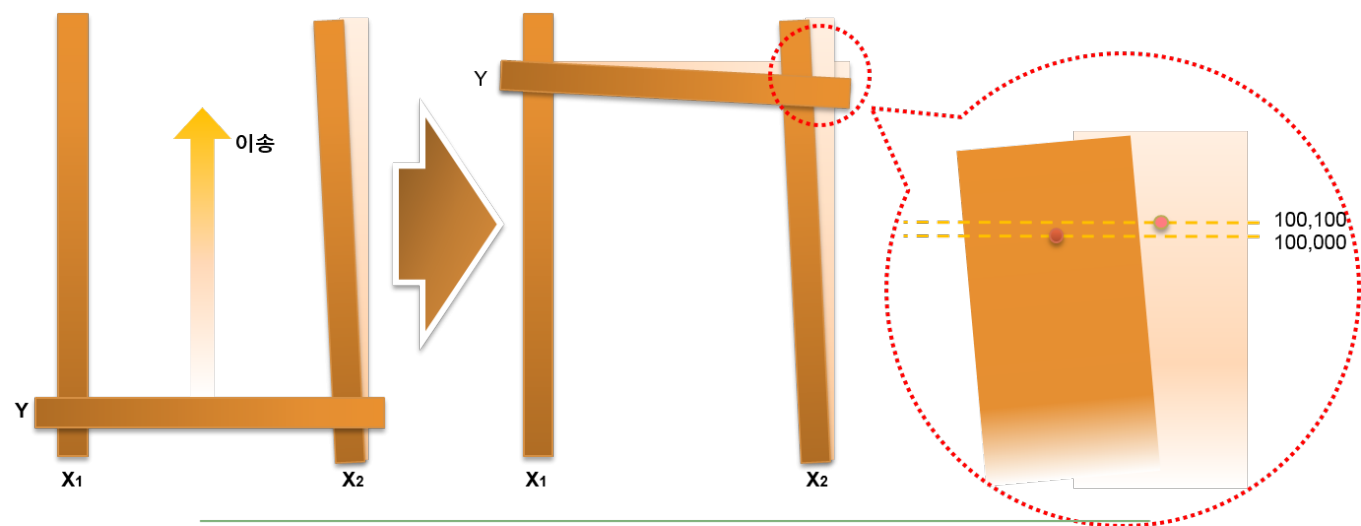
< 두 축의 동기 제어 >

< 하나의 논리적인 축으로 인식되는 두 개의 갱트리축 >

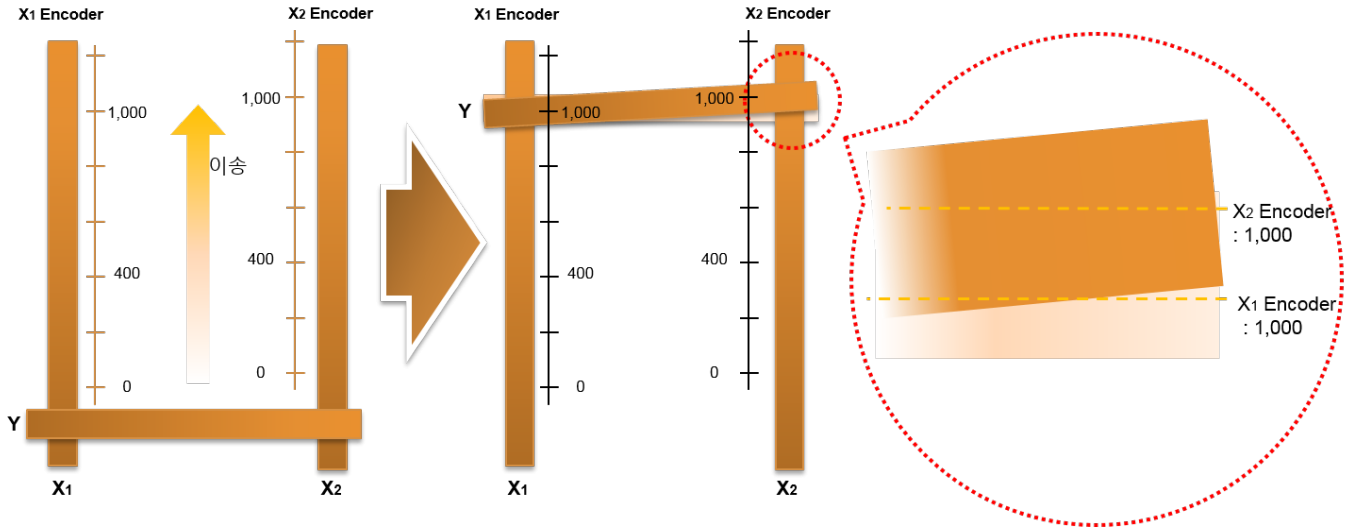
- 갱트리로봇이 두 액츄에이터 사이에 놓여진 보 또는 평판을 이송할 때 평행하게 이송하여야 한다.

- 갠트리축은 물리적으로 두 개의 축으로 구성되지만, 다른 축들과의 보간제어등을 원활히 수행하기 위해 논리적으로는 하나의 축으로 운용되어야 한다.
- 갠트리 제어란 두 개의 갠트리를 구성하는 모터가 동시에 이송되도록 하며, 또한 두 개의 모터가 하나의 논리적인 모터로 인식되도록 하는 제어를 말한다.

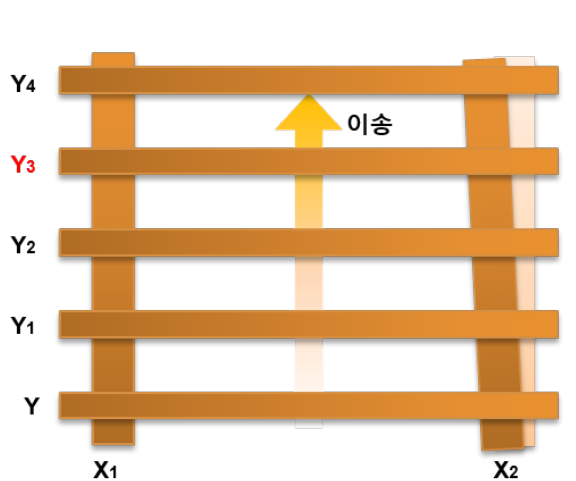
갠트리 보상제어의 필요성



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

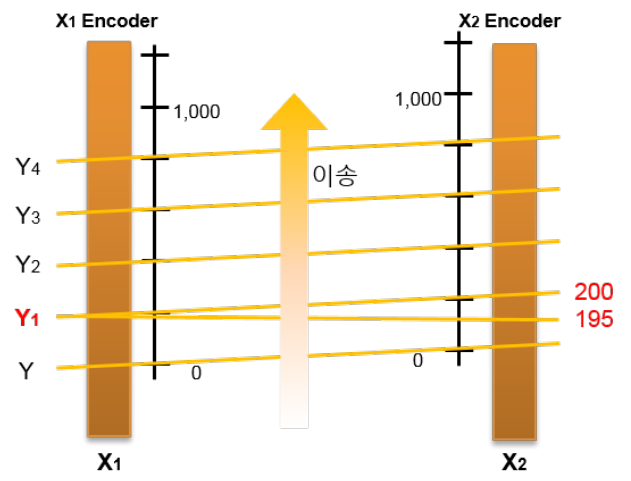


| 항목 | 상세                                                                                                                  |
|----|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 원인 | <p>X1 - X2의 Encoder(Linear Scale)가 물리적으로 평행하지 않음</p> <p>X1 - X2의 Encoder가 물리적으로 동일 위치 아님</p>                        |
| 증상 | <p>X1 - X2에 동기제어 (or 보간제어) 로 이송명령(Distance : 1,000) 을 내릴 경우 Y축이 비틀어진 채 구동 됨</p> <p>→ 정밀제어가 어려우며, 소음 / 진동의 원인이 됨</p> |



| 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)...

- 마스터와 슬레이브에 동일한 위치이송 명령을 줄 경우, 여러 가지 이유로 슬레이브의 위치는 적절치 못할 수 있다.

- 이 경우, 슬레이브는 이송량에 대응하여 적절히 보상된 이송 명령이 이루어져야 한다.

## 갠트리 보상 테이블

- 일반적으로, 제어기는 마스터 위치에 대응되는 슬레이브의 위치를 위해 미리 작성된 보상 테이블을 참조한다.
- 보상 테이블은 (슬레이브의 명령 위치, 슬레이브의 실제 위치) 형식의 순서쌍으로 구성된다.
- (1000,998) (3000,2994)… 와 같은 테이블이 있다면,
  - 슬레이브에 1000의 위치이송명령을 줄 경우, 실제로는 998 위치로 이송해야 한다
  - 슬레이브에 2000의 위치이송명령을 줄 경우, 실제로는 1996 위치로 이송해야 한다
  - 슬레이브에 3000의 위치이송명령을 줄 경우, 실제로는 2994 위치로 이송해야 한다.

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

From:

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

Permanent link:

[http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:00\\_gantrycontrol&rev=1575623688](http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:00_gantrycontrol&rev=1575623688)

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