

()

.....

.....

1

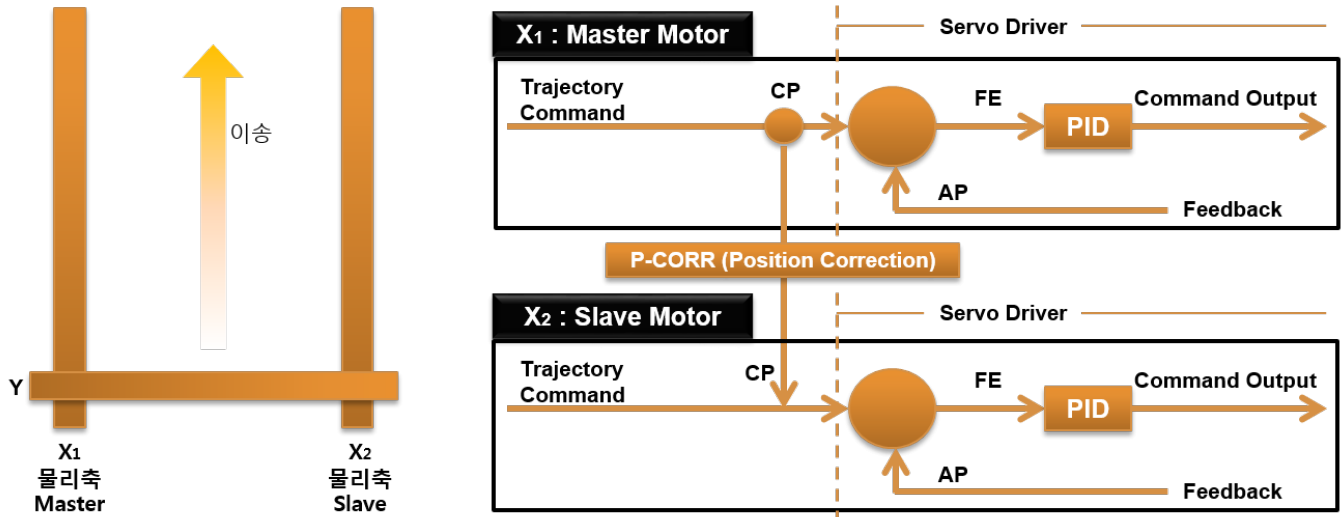
1

Why COMIZOA

x

가

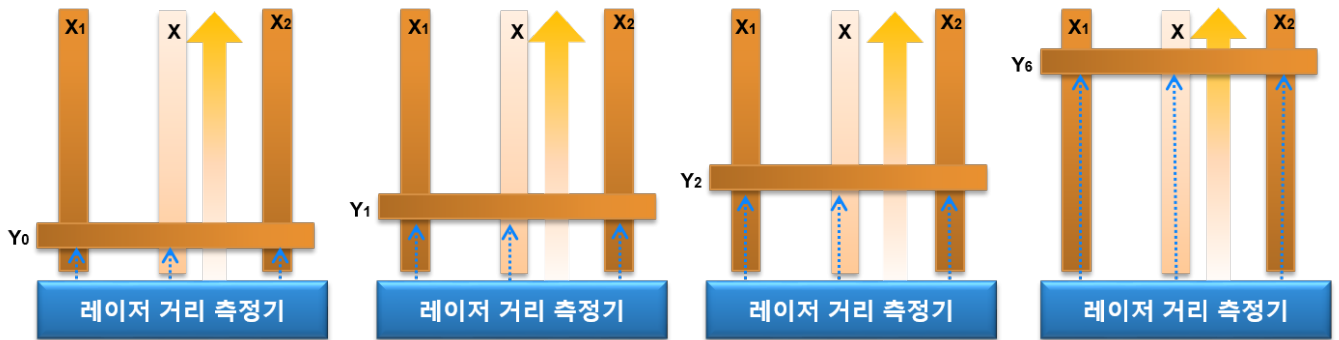
.



Master-Slave

- 두 개의 모터 중 한 개를 Master로 설정
- 하나의 Master에 여러 개의 Slave 동기화 가능
- Master를 기준으로 Slave 축의 보상테이블 작성
- User는 Master를 기준으로 단축 제어
- Slave 축에도 동일 통신주기 안에 위치 명령 전달 (슬레이브 축 지연 없음)
- Slave의 Position은 보정된 Position 과 실제 Position 중 선택적으로 모니터링 가능

()



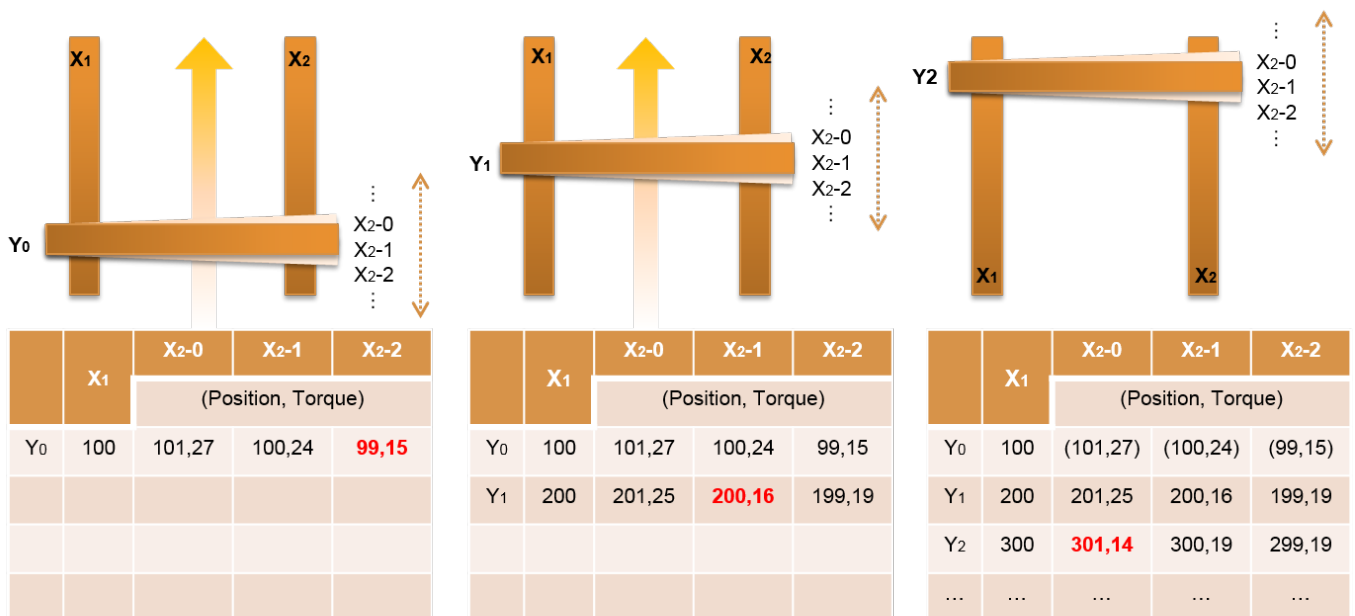
구분	X1	X	X2
Y0	99	100	100

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 $X_1 - X_2$ 축이 물리적으로 동일 거리가 되는 Position 파악, Master 에 맵핑
- 맵핑한 Position의 수에 비례하여 정밀도가 올라가지만 시간 / 노력 소요



- 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

- , . (가 .)

- ,
- ,

comizoa, , ide, ethercat, gantry, ,

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

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:10_comizoa_gantry&rev=1575623695

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