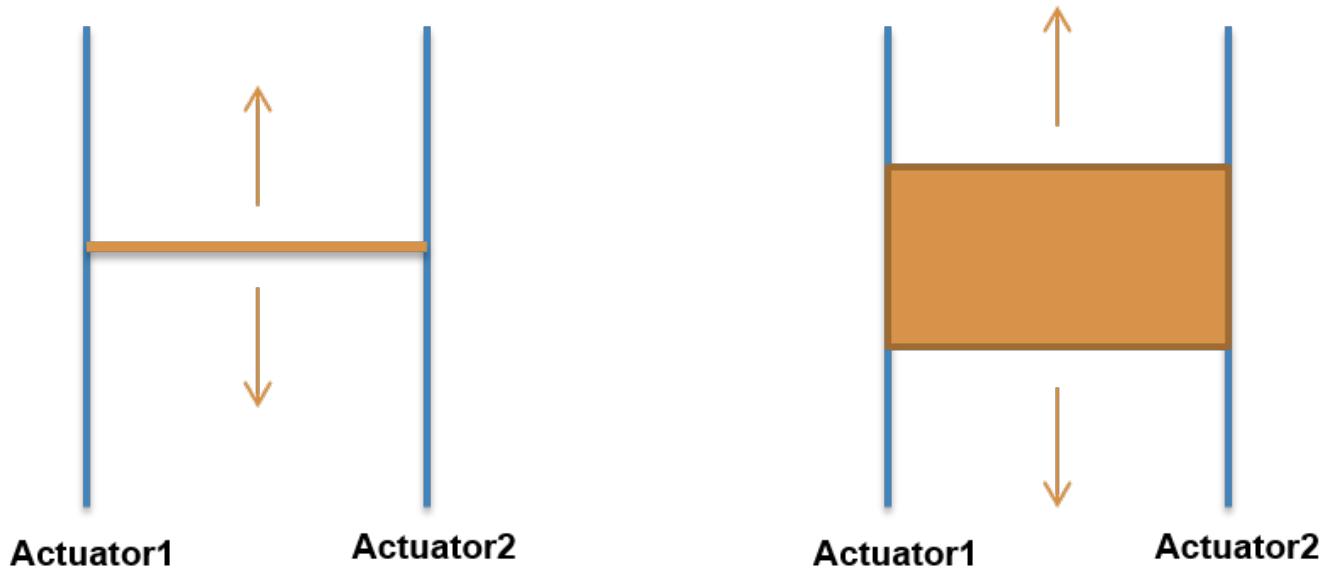


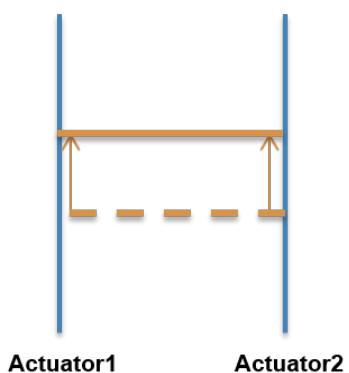
..... 1
..... 1
..... 2
..... 4

What's Gantry

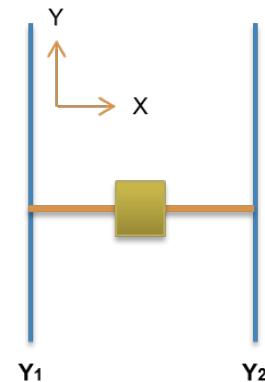
X



- 가 (Actuator)
-

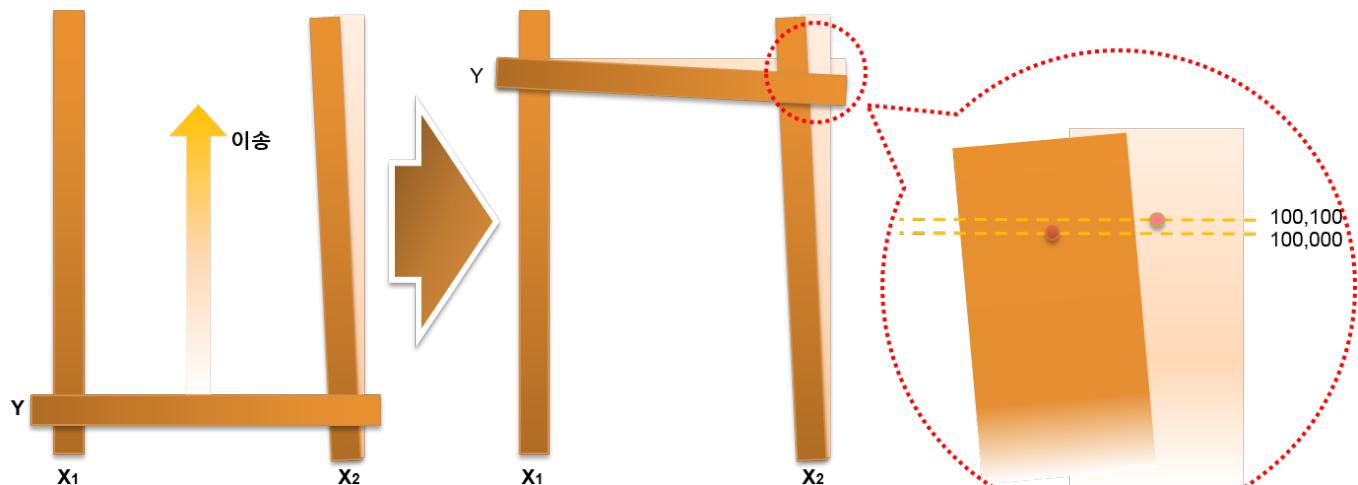


< 두 축의 동기 제어 >

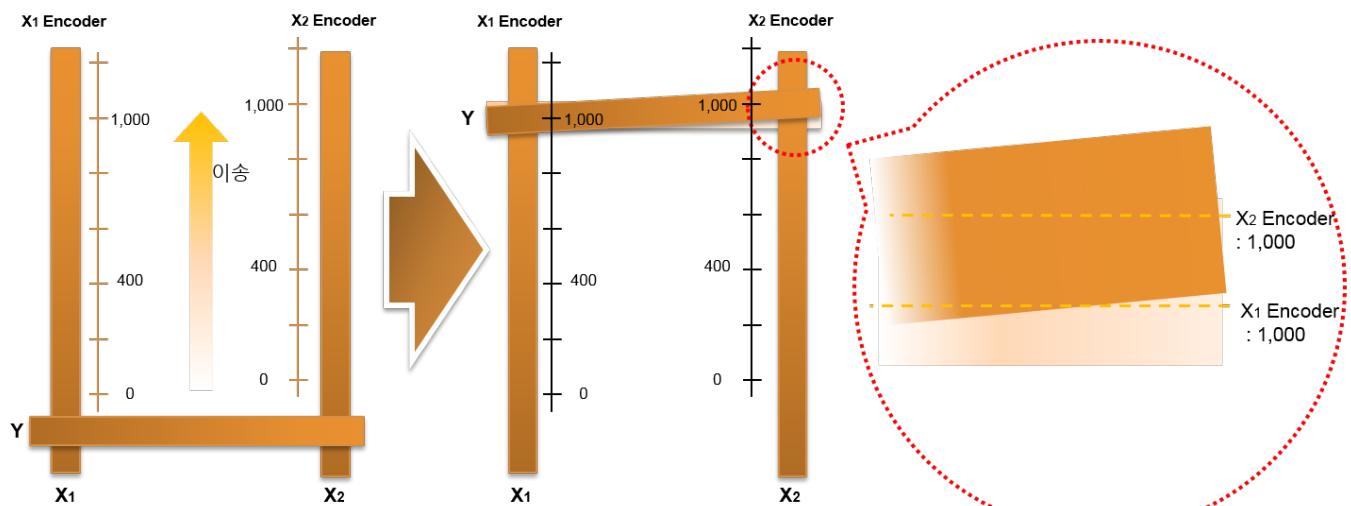


< 하나의 논리적인 축으로 인식되는 두 개의 젠트리축 >

- 가 , 가



항목	상세
원인	X ₁ – X ₂ 가 물리적으로 평행하지 않음
증상	<ul style="list-style-type: none"> - X₁ – X₂에 동기제어 (or 보간제어)로 이송명령(Distance : 100,000)을 내릴 경우 X₂ 축은 목표 위치까지 도달하지 못함. - 이 경우 X₂ 축에는 Distance : 100,100에 해당하는 이송명령이 내려져야 함. <p>Actuator의 길이에 따라 편차 또한 커지며, Y축이 이송거리에 비례하여 비틀어짐 → 정밀제어가 어려우며, 소음 / 진동의 원인이 됨</p>
기타	최초 물리적으로 평행하게 설치되었더라도 마찰열등의 변수에 의해 틀어짐 발생 가능



항목

상세

원인

$X_1 - X_2$ 의 Encoder(Linear Scale)가 물리적으로 평행하지 않음

증상

$X_1 - X_2$ 의 Encoder가 물리적으로 동일 위치 아님

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

From:

<http://comizoa.com/info/> - -

Permanent link:

<http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantrycontrol&rev=1542191727>

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