

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



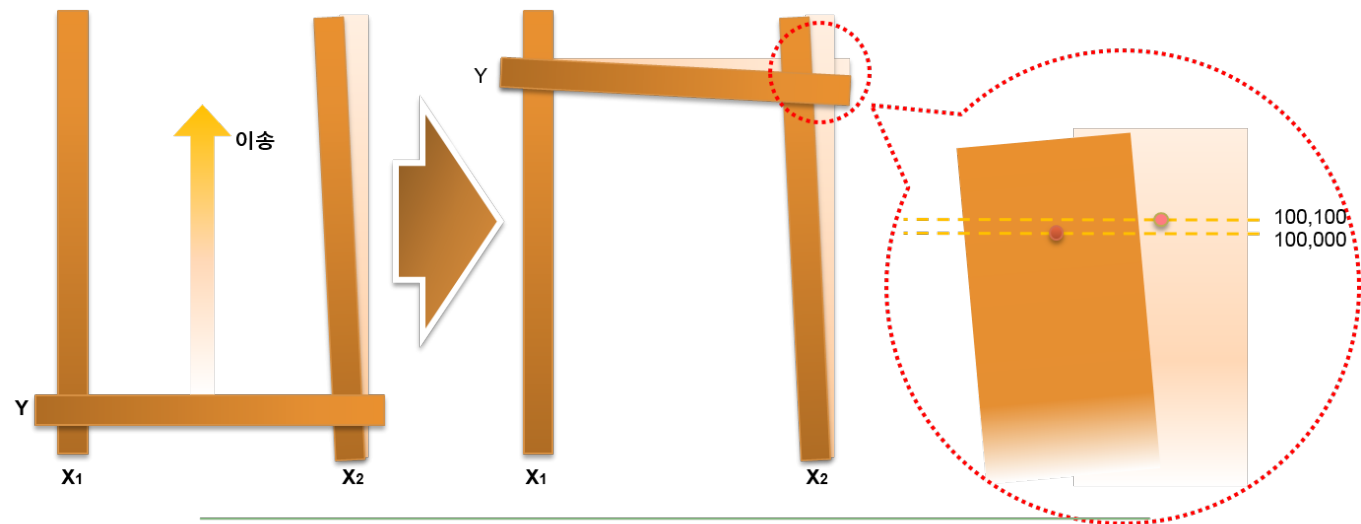
- ,

.
- 가

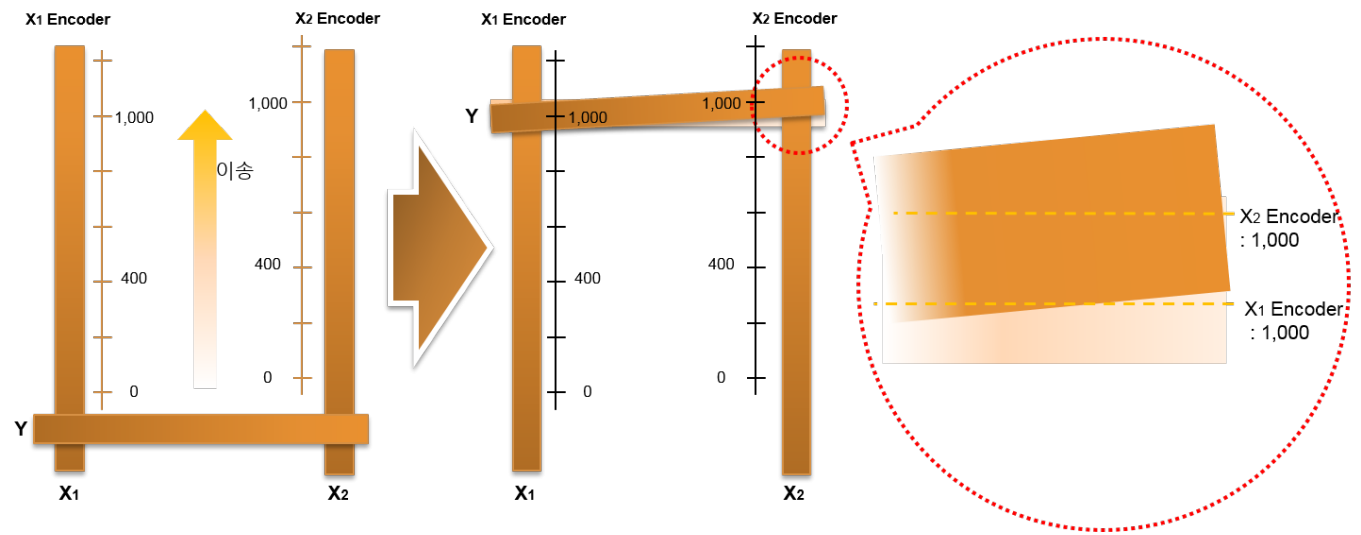
,

가

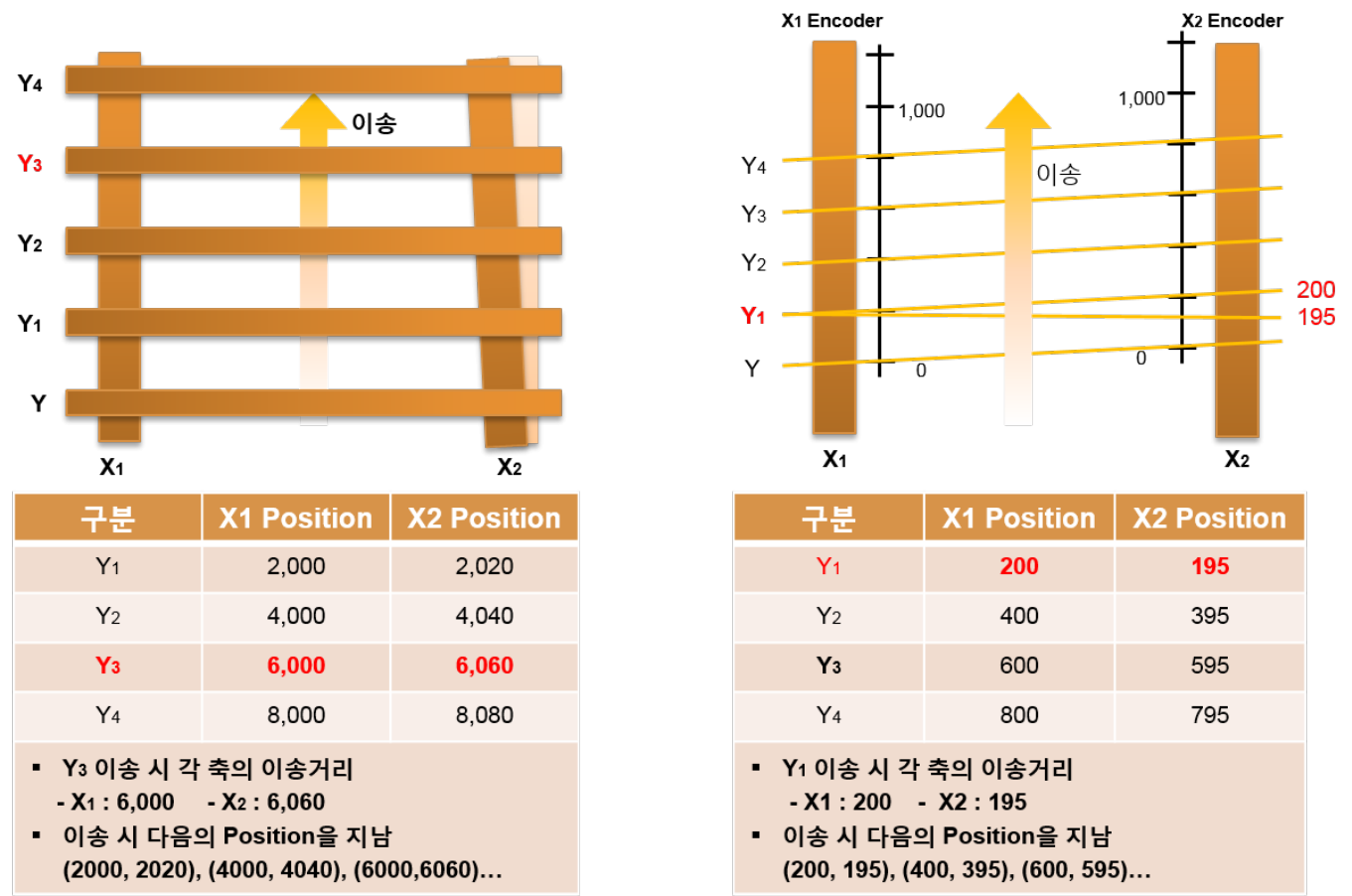
.



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 측은 목표 위치까지 도달하지 못함.</div><div>- 이 경우 X2 측에는 Distance : 100,100 에 해당하는 이송명령이 내려져야 함.</div></div> <div>Actuator의 길이에 따라 편차 또한 커지며, Y축이 이송거리에 비례하여 비틀어짐 → 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 구동됨</p> <p>→ 정밀제어가 어려우며, 소음 / 진동의 원인이 됨</p>



- , .
- , .
- ( , )
- (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:gantry:00\\_gantrycontrol&rev=1542191727](http://comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:00_gantrycontrol&rev=1542191727)

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