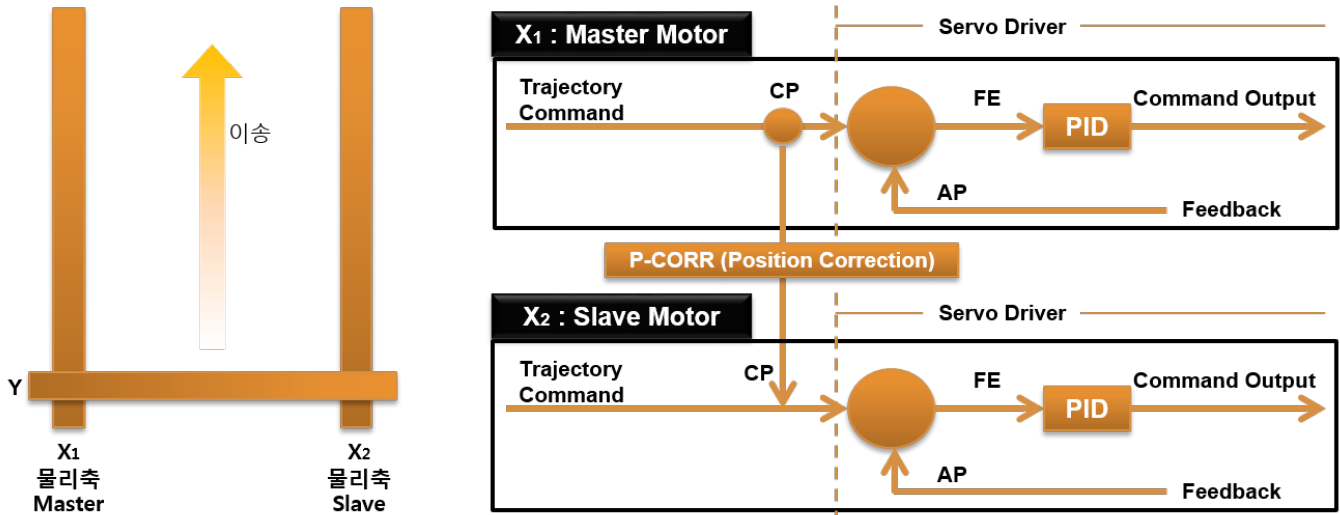


( ) ..... 1

( ) ..... 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

( )



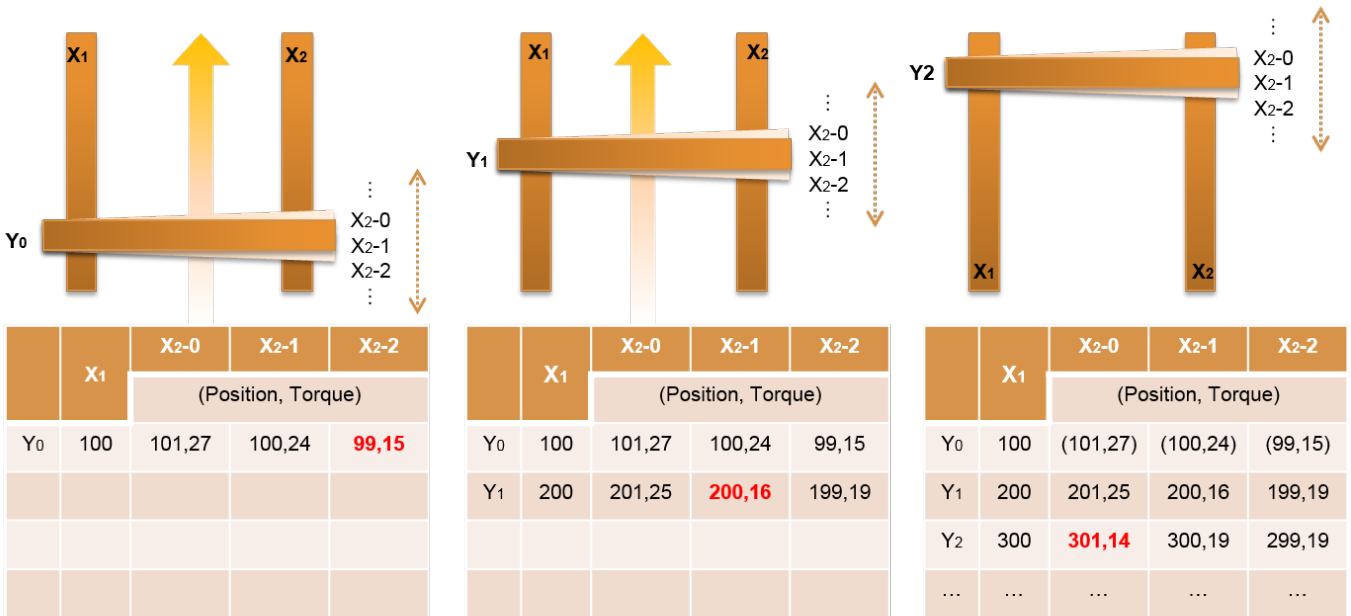
| 구분 | X1 | X   | X2  |
|----|----|-----|-----|
| Y0 | 99 | 100 | 100 |
|    |    |     |     |
|    |    |     |     |
|    |    |     |     |

| 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 X1 - X2 축이 물리적으로 동일 거리가 되는 Position 파악, Master 에 맵핑
- 맵핑한 Position의 수에 비례하여 정밀도가 올라가지만 시간 / 노력 소요



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

|    | X1  | X2-0               | X2-1          | X2-2   |
|----|-----|--------------------|---------------|--------|
|    |     | (Position, Torque) |               |        |
| Y0 | 100 | 101,27             | 100,24        | 99,15  |
| Y1 | 200 | 201,25             | <b>200,16</b> | 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 | <b>301,14</b>      | 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

- , .
- 가 .

- ,
- ,

From:

<https://www.comizoa.com/info/> - -

Permanent link:

[https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:10\\_comizoa\\_gantry&rev=1540964249](https://www.comizoa.com/info/doku.php?id=application:comiide:tool:gantry:10_comizoa_gantry&rev=1540964249)

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