

# 經濟型光學尺對線性運動誤差補償之研究

邱奕契, 翁家瑩

機械工程學系

工學院

chiou@chu.edu.tw

## 摘要

直線伺服驅動機構的應用相當廣。就整個驅動機構而言，機械結構與元件的剛性是影響定位精度的主要因素。除此之外，系統本身的固有誤差若能適時的予以補償，也能輕易的提昇系統的精確度。有鑑於此，本研究是以分別在各軸上架設光學尺的方式，針對雙軸直線伺服驅動機構之定位精度、重複度、及失位精度進行探討，並透過自行研發之軟體程式做誤差的補償。

關鍵字：定位誤差，光學尺，點對點運動，直交機械臂