



ストローク差制御

(開始点データ)

STLO(2):スプリングラインの開始左ストローク (m) (ST32)

STRO(2):スプリングラインの開始右ストローク(m) (ST11)

STO:開始ストローク(m)

= 開始時の演算ストローク

δ0(2):スプリングラインの開始ストローク差(m)右勝ち+

= - (STLO(2) - STRO(2))

ShO:開始ストローク差の角度換算値(°)反時計回り+

= $\sin -1 (\delta 0(2) / Ds(2))$

Ds (n) : 上(1)、スプリングライン(2)、下(3)の左右ストロークジャッキのスプレッダ中心

の水平距離(m)(ストロークジャッキの水平高さは同一とし、ローリングは無視)

= $Dj * \{ |\cos(SI(n))| + |\cos(Sr(n))| \}$

(終了点)

δ1(2): スプリングラインの終了ストローク差 (m) 右勝ち+ (内部計算は右手系) (※入力は左手系(左勝ち+)のため符号(±)を反転して取得する)

Sh1:終了ストローク差の角度換算値(°)

= $\sin -1 (\delta 1(2) / Ds(2))$

L :当リング推進量(m)

= 当リングのセグメント幅

ST1:終了ストローク(m)

= STO + L

Sh : 当リングストローク差変化量の角度換算値(°)

= Sh1 - Sh0

Rh : 当リングの曲率半径(m)

= L / { 2 * sin(Sh / 2)} |Sh|> 0.05° (任意設定とする)

(現在点)

STL(n):選択位置の現在左ストローク(m) (ST37、32、27のいずれか)

STR(n):選択位置の現在右ストローク(m) (ST37、32、27のいずれか)

ST : 現在ストローク(m)

= 現在の演算ストローク

δ (n) : 選択位置の現在ストローク差 (m)

= - (STL(n) - STR(n)) <u>(※画面表示は左手系のため符号(±) 反転させて表示する)</u>

L':現在推進量(m)

= ST - STO

Sh':現在の目標方向角(°)反時計回り+

Sh' = Sh + Sh0

Sh' = 2 * sin-1 { L' / (2 * Rh) } + Sh0

|Sh|< 0.05°直線管理とする |Sh|>= 0.05°曲線管理とする

θh:実測水平角(現在のストローク差の角度換算値)(°)反時計回り+

 θ h= sin-1 (δ (n) / Ds(n))

dh :偏角(゜) 反時計回り+(出力値)

dh= θ h - Sh' <u>(※画面表示は左手系のため符号(±)反転させて表示する)</u>

※内部計算はすべて右手系とする(入出力時に左手系に変換)

出力変換:dh(反時計回り+を時計回り+に変換して出力)