

# 極座標ステージとエクストルーダの同期に関する考察

青木 翔平

June 15, 2016

## 1 線速度について

デカルト座標系での線速度  $v$  は極座標で以下のように表される．

$$\begin{aligned} |v| &= \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} \\ &= \sqrt{\left(\frac{d}{dt}r \cos \theta\right)^2 + \left(\frac{d}{dt}r \sin \theta\right)^2} \\ &= \sqrt{\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2} \end{aligned} \quad (1)$$

いま，角速度と半径方向の速度を制御して線速度一定にすることを考える． $v = k$ （線速度一定）とすると，

$$\begin{aligned} \dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2 &= k^2 \\ \dot{r}^2 &= k^2 - r^2 \dot{\theta}^2 \end{aligned}$$

微小区間で考えると

$$\begin{aligned} \left(\frac{\Delta r}{\Delta t}\right)^2 &= k^2 - r^2 \left(\frac{\Delta \theta}{\Delta t}\right)^2 \\ |\Delta r| &= \sqrt{(k \Delta t)^2 - (r \Delta \theta)^2} \end{aligned} \quad (2)$$

いっぽう，NC コードにおいて直線移動命令 G1 が与えられたとき，CNC コントローラではブレンハムのアルゴリズム [Figure 1] にしたがって補完位置  $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}, \{y_1, y_2, \dots, y_n\}$  が計算される．また，計算された  $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}, \{y_1, y_2, \dots, y_n\}$  は以下の関係式を用いて  $\{r_1, r_2, \dots, r_n\}, \{\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_n\}$  へと座標変換される．

$$\begin{cases} r_i = \sqrt{x_i^2 + y_i^2} \\ \theta_i = \tan^{-1}(y_i/x_i) \end{cases}$$

すなわち，差分形式とすれば

$$\begin{cases} \Delta r = r_2 - r_1 = \sqrt{x_2^2 + y_2^2} - \sqrt{x_1^2 + y_1^2} \\ \Delta \theta = \theta_2 - \theta_1 = \tan^{-1}(y_2/x_2) - \tan^{-1}(y_1/x_1) \end{cases} \quad (3)$$

一般に，(3) で指定される  $\Delta r, \Delta \theta$  が (2) 式を満たすとは限らないため<sup>1</sup>，任意の目的地の座標が指定されたときに線速度を一定にすることはできない．

---

```

dx ← x1 - x0
dy ← y1 - y0
D ← 2 * dy - dx
plot(x0, y0)
y ← y0
for x from x0 + 1 to x1 do
  if D > 0 then
    y ← y + 1
    plot(x, y)
    D ← D + (2 * dy - 2 * dx)
  else
    plot(x, y)
    D ← D + (2 * dy)
  end if
end for

```

---

Figure 1: Bresenham's algorithm

## 2 エクストルーダの制御について

ステージの変位と射出量の関係について考える．

デカルト座標系において，移動時間  $\Delta t$  と線速度  $F[\text{mm/min}]$  の関係は，以下のように表される．

$$\Delta t = \frac{\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}}{F} \cdot 60 \cdot 1000 \quad (4)$$

エクストルーダ（スクリー）の射出量を  $\Delta E_{\text{screw}}$ ，スクリー回転数を  $SNW[\text{rpm}]$  とおけば，以下の式

<sup>1</sup> $r$  の自由度が残る．

が成り立つ．

$$\begin{aligned}\Delta E_{screw} &= \beta \cdot (SNW) \cdot \Delta t \\ \therefore SNW &= \frac{1}{\beta} \frac{\Delta E_{screw}}{\Delta t} = \beta' \frac{F \cdot \Delta E_{screw}}{\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}}\end{aligned}\quad (5)$$

前回，スライサーからの  $\Delta E = E_2 - E_1$  を  $\Delta E_{screw}$  と等しいとみなして計算を行ったが，これは誤りである．なぜならば，スライサーが出力した  $E$  には極座標の位置による速度変化が考慮されていないからである．したがって，スライサーからのエクストルーダの値は無視する．

極座標におけるステージの線速度を  $F_{polar}(t)$  とすれば，微分を後退差分表示することで以下の式を得る．

$$\begin{aligned}F_{polar}(t_k) &= \left. \frac{dS}{dt} \right|_{t=tk} \\ &= \left. \sqrt{\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2} \right|_{t=tk} \\ &= \sqrt{\left( \frac{r_k - r_{k-1}}{\Delta t} \right)^2 + \left( \frac{r_k + r_{k-1}}{2} \right)^2 \left( \frac{\theta_k - \theta_{k-1}}{\Delta t} \right)^2}\end{aligned}$$

ステージの変位とスクリューの変位は比例するので

$$\begin{aligned}\int_{t_1}^{t_2} SNW(t) dt &= \alpha \int_{t_1}^{t_2} F_{polar}(t) dt \\ \therefore SNW|_{t=t_k} &= \alpha F_{polar}(t_k) \\ &= \frac{\alpha}{\Delta t} \sqrt{(r_k - r_{k-1})^2 + \left( \frac{r_k + r_{k-1}}{2} \right)^2 (\theta_k - \theta_{k-1})^2} \\ &= \frac{\alpha \cdot 60 \cdot 1000 \cdot \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}}{F} \cdot \sqrt{(r_k - r_{k-1})^2 + \left( \frac{r_k + r_{k-1}}{2} \right)^2 (\theta_k - \theta_{k-1})^2} \\ &= \frac{\alpha'}{F} \sqrt{(r_k - r_{k-1})^2 + \left( \frac{r_k + r_{k-1}}{2} \right)^2 (\theta_k - \theta_{k-1})^2} \\ &\quad \cdot \sqrt{(r_k \cos \theta_k - r_{k-1} \cos \theta_{k-1})^2 + (r_k \sin \theta_k - r_{k-1} \sin \theta_{k-1})^2}\end{aligned}\quad (6)$$

(6) 式にしたがってスクリュー回転数を制御することで，線速度が変化する状況においてもスクリューの射出量を線速度に追従させることができる．

### 3 試験結果をうけた更新式の変更

(6) 式にしたがって実際にプリント試験を行ったところ、角速度の変動に射出量が追従できない、なぜか角速度が位置によってうまく変動しないなどの不具合があった。これをもとに、制御量の修正を行った。修正後の関係式を以下に示す。

$$SNW = \gamma \frac{F \cdot r \cdot \Delta E}{\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}}$$

(7) 式は原点より遠い場所ほどスクリー回転数を高めるというアドホックな方法であるが、実際はこれでうまくいった。

## 4 議論

現時点で判明している問題点として、

1. そもそも吐出側を一定にしたい
2. 原点での切り返し問題
3. エクストルーダの On/Off の遅延

がある。以下でそれぞれについて考察する。

#### 4.1 吐出側を一定にする検討

現在の計画では G-code に応じて吐出側、すなわちスクリーの角速度を追従させることを目的としているが、これには以下の欠点がある。

- 回転数値が指令されてから実際にスクリーの回転数が変更されるまでに遅延がある
- スクリーの回転数が変更されたあと、射出量が追従するまでに遅延がある
- 吐出量の変動に応じて冷却を調節する必要があるが、冷却はリニアに効くわけではない

したがって、そもそもステージの線速度を制御したほうがよいという結論になる。一方で前章で述べたように極座標において線速度を一定にすることは理論的に不可能である。射出量に応じた線速度を逆算し、なるべくこれに近づけるようにステージの角速度を制御することを考える。

#### 4.2 原点での切り返し問題

現在のファームウェアの実装では原点で進行方向を切返すために、原点近傍で出力されたオブジェクトに継ぎ目が見られる。これを避けるためにはファームウェアの内部実装を変更する必要がある。

#### 4.3 エクストルーダの On/Off の遅延

スクリー回転数がゼロのとき、ソレノイドバルブが起動して射出を止めているが、バルブが再度開いた時に、樹脂が流れ出るまでに遅延がある。これを解決する一つの方法は G-code 指令を先読みすることで遅延を見込んだ On/Off をすることである。

### A 極座標における Jerk について

前章で述べたように、極座標系において一般に線速度は一定にすることができない。 $\dot{r}$  と  $\dot{\theta}$  の振る舞いはファームウェア内で加速度を設定することで操作できるが、この際の瞬発的な加速度の増加（加加速度  $\dot{a}$ ）を Jerk と呼んでいる。

いま、極座標で加速度制御を行ったときに線速度のプロファイルがどのような様子を描くかに興味がある。極座標系での線速度は以下の式 (7) から計算できる。半径方向の速度  $\dot{r}$  と角速度  $\dot{\theta}$  を適当な台形プロファイルで仮定して数値計算した結果を Figure 2 に示す。図中の右で示される  $v$  が極座標系における線速度である。

$$|v| = \sqrt{\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2} \quad (7)$$

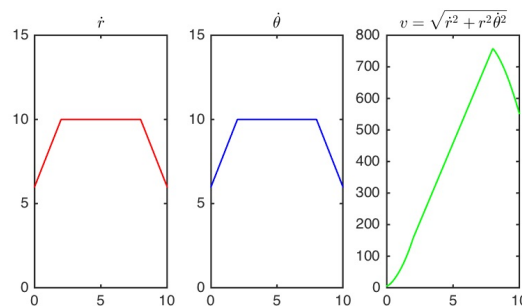


Figure 2: Velocity profile

Figure 2 から、 $\dot{r}$  と  $\dot{\theta}$  を台形型のプロファイルで制御したとしても、線速度は台形型となることがわかる。これはデカルト座標系との違いである。

## References

- [1] 伊理正夫, 藤野和建『数値計算の常識』, 共立出版 (1985)