

## KMQuick 1.0.7 アップデート内容 編集

### もくじ

位置制御完了待ち機能の追加

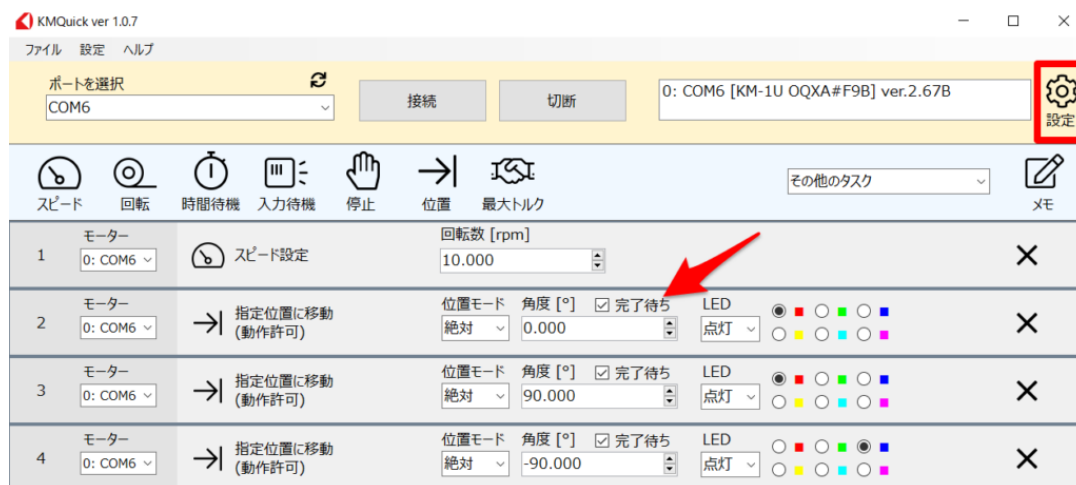
回転負荷が大きい場合の位置決め精度向上方法

位置到達判定を緩和する方法

## 位置制御完了待ち機能の追加

位置制御時に、目標位置到達まで次のタスク実行を待機することができるようになりました。

[位置]のアイコンを選択して配置した場合、完了待ちのチェックボックスが追加されています。デフォルトではチェック有りの状態であり、位置到達が完了するまで、次の命令実行を保留（待機）します。



位置制御到達の判定は、KeiganMotor 側で行います。位置到達が完了したとみなす、誤差及び判定時間は、上図右上の、設定アイコンより変更することができます。

Form\_Setting

設定

速度制御

P（比例ゲイン）

14

→

位置制御

P（比例ゲイン）

5

→

PID制御有効範囲（°）

2.000001

→

到達判定時間（ミリ秒）

200

→

到達判定誤差（°）

0.5000002

→

位置精度の向上方法

① PID制御有効範囲を大きくする（例 2.0°）

② 位置制御の P（比例ゲイン）を大きくする

位置到達判定を緩和する方法

① 到達判定誤差を大きくする（例 2.0°）

デフォルト値

保存

## 回転負荷が大きい場合の位置決め精度向上方法

- PID制御有効範囲を大きくする（例 3.0°）
- 比例ゲインを大きくする（例 8.0）

## 位置到達判定を緩和する方法

- 到達判定誤差を大きくする（例 2.0°）

### まずはじめに

📖 はじめにお読み下さい

📖 準備と基本

📖 高度な使い方

### お問合せ

サポートセンター

### アプリ

📱 KMQuick

KMQuick 使い方