

Design fabrication and test of a precision linear actuator

黃啟銘、陳俊達

E-mail: 322138@mail.dyu.edu.tw

ABSTRACT

The assembly of a motor and a ball screw is a classical application to the precision transmission mechanisms. However, the traditional design, i.e. a motor drives a screw via a coupler to make a nut move in a linear way, will result in the larger assembly space, the inefficiency,... and so on. Moreover, the minimum pitch for the current ball screws is 1mm so that it is difficult to attain a more precision positioning. In this regard, a novel design based on two ball screws of different pitch integrated with a brushless DC motor is proposed in this paper to improve the positioning accuracy. First, two ball screws are chosen according to the traveling pitch, and then the associated brushless DC motor will be synthesized from the structural conditions and load requirements. The main characteristics of the proposed design are that the both ends of the motor are connected to these two ball screws. After that, the Ansoft software is used to analyze the performance of the motor to verify the feasibility of the designed motor. Finally, a prototype for the proposed system is manufactured and tested to validate our proposed design.

Keywords : ball screw、precision posisioning

Table of Contents

博碩士論文暨電子檔案上網授權書.....	iii	中文摘要.....	iv	ABSTRACT.....	v 誌
謝.....	vi	目錄.....	vii	圖目錄.....	x 表目錄.....
論.....	11.1	研究動機.....	11.2	文獻回顧.....	11.3 研究目的與方法.....
1.4 論文架構.....	3	第二章 精密線性致動器之動力傳輸機構.....	4	2.1.1 線性致動器之傳動機構.....	4
2.1.1 滾珠螺桿之特性與介紹.....	4	2.1.2 以滾珠螺桿不同導程之設計方法.....	6	2.4 精密線性致動器之機構設計.....	
計.....	8	2.4.1 設計目標.....	8	2.4.2 機構設計.....	8 第三章 馬達設計條件與參數.....
馬達設計基本條件.....	11	3.1.1 馬達磁通方向.....	13	3.1.2 定子型態與槽數.....	14
3.1.3 轉子型態與極數.....	14	3.1.4 磁鐵之探討.....	15	3.2 馬達之設計製作.....	17
3.2.1 定子尺寸設計.....	17	3.2.2 磁鐵尺寸設計.....	19	3.2.3 繞線方式.....	20
3.3.1 系統運動方程式之建立.....	21	3.3.2 推導精密線性致動器之運動方程式.....	23	第四章 磁路分析之模擬程序.....	27
4.1.1 馬達建模.....	28	4.1.2 計算機設定.....	29	4.1.3 模擬分析之結果.....	32 第五
第五章 系統整合與實驗結果.....	37	5.1.1 硬體系統架構.....	37	5.1.2 個人電腦.....	37
5.1.3 軸控卡.....	37	5.1.4 雙導程滾珠螺桿.....	43	5.1.5 直流無刷馬達.....	44
5.1.6 直流無刷馬達驅動器.....	46	5.1.7 光學尺.....	48	5.2 精密線性致動器之控制系統與實體組立.....	50
5.2.1 程式控制.....	50	5.2.2 運動控制模組.....	51	5.3 系統之定位.....	53
5.3.2 定位精度之重現性.....	53	5.3.3 累積定位精度.....	53	5.3.4 結論.....	60 參考文獻.....
60	62				

REFERENCES

- [1]Duane C. Hanselman, Brushless Permanent Magnet Motor Design , New York:McGraw-Hill, 1994.
- [2]Z.Q. Zhu, Influence of Design Parameters on Cogging Torque in Permanent Magnet Machines, IEEE Transactions on Energy Conversion, Vol.15, No.4, pp.407-412, 2000.
- [3]N. Bianchi and S. Bolognani, Design Techniques for Reducing the Cogging Torque in Surface-Mounted PM Motros, IEEE Transactions on Industry Applications, Vol. 38, No. 5, pp. 1259-1265, 2002.
- [4]Ansoft Maxwell 2D Field Simulator, Getting Started- A 2D Parametric Problem, 1995.
- [5]Ansoft Maxwell 2D Field Simulator, Getting Started – A 2D Magnetostatic Problem, 1997.
- [6]茆尚勳，直驅式跑步機用直流無刷馬達之設計，國立成功大學機械工程學系碩士學位論文，2002。
- [7]簡旭佑，嵌入型永磁馬達的設計與分析，逢甲大學電機工程碩士論文，2004。
- [8]陳銘輝，線性直流無刷馬達驅動及定位控制之研製，台灣大學電機工程研究所碩士論文，2006。
- [9]汪安國，泵浦永磁式同步電動機之分析與設計，國立台灣科技大學電機工程研究所，碩士論文，2006。
- [10]朱延朗，微精密定位平台之機電整合與特性分析，國立雲林科技大學機械工程研究所 碩士論文，2001。

- [11]洪嘉宏，研製具力回饋效果之多軸長行程精密定位平台操作系統，國立高雄第一科技大學機械與自動化研究所碩士論文，2005。
- [12]上銀科技滾珠螺桿技術手冊。
- [13]磁通磁性科技公司技術手冊。