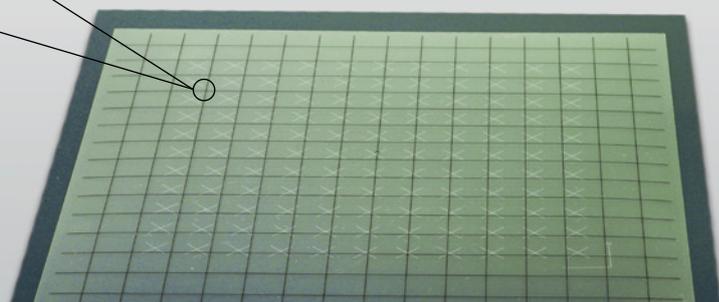
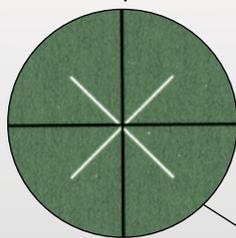
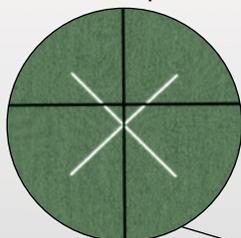




без калибровки

с калибровкой



## Оптимальное решение для ваших технологических процессов

Двухмерные сканирующие системы с F-Theta объективом вызывают характерную дисторсию поля. Она становится особенно заметной при нанесении сетчатых рисунков с фиксированным шагом на большие по площади поверхности.

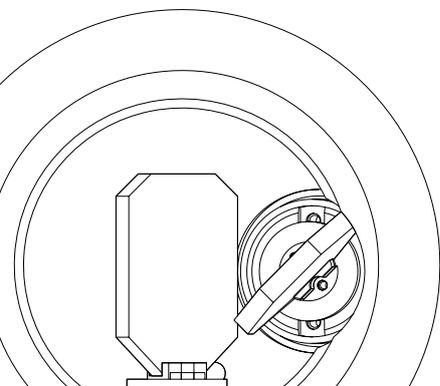
При использовании сканирующих систем SCANLAB, управляемых с помощью плат RTC, эта дисторсия поля

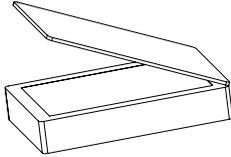
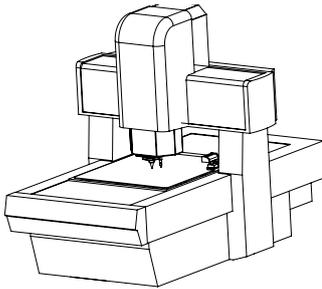
может быть устранена с помощью стандартных файлов коррекции.

Индивидуальные особенности систем в файлах коррекции RTC не учитываются. В тех случаях, когда требуется повышенная точность, можно сгенерировать с помощью специального программного обеспечения файлы коррекции, адаптированные к конкретной системе.

	Точность <sup>(1)</sup>	Затраты	Программное обеспечение	Требуемое оборудование
<b>Файл коррекции RTC</b>	< 150 мкм	Низкие	-	-
<b>Программное обеспечение CALsheet</b>	< 50 мкм < 30 мкм	Средние	CALsheet	Цифровая камера / смартфон, планшетный сканер
<b>Программное обеспечение correXion pro</b>	< 20 мкм	Высокие	correXion pro	Координатно-измерительная машина

<sup>(1)</sup> Стандартные данные при f=163 мм



Решение	Вспомогательные средства	Точность <sup>(1)</sup>
<p><b>Файл коррекции RTC</b></p> <p>Предварительно рассчитанные файлы коррекции подходят для разных сфер применения лазерных сканирующих систем со средними требованиями к точности, например для маркировки.</p> <p>Метод</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Загрузить поставляемые в комплекте стандартные файлы коррекции (*ctb/*ct5) на плату RTC от SCANLAB.</li> <li>Плата RTC рассчитывает на основе файла коррекции оптимизированные выходные данные для управления сканирующей головкой.</li> </ul>	Файл коррекции	< 150 мкм
<p><b>CALsheet</b></p> <p>Программное обеспечение для создания индивидуальных, адаптированных к конкретным системам файлов коррекции для сфер применения с высокими требованиями к точности; идеально подходит для простой и быстрой проверки двухмерной данные системы на месте и ее последующей калибровки.</p> <p>Метод</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>Выполнить маркировку заданной матрицы.</li> <li>Разместить прозрачный шаблон (предоставляемый компанией SCANLAB) на размеченной матрице.</li> <li>Сделать снимок маркировки с размещенным на ней шаблоном с помощью планшетного сканера или подходящей цифровой камеры.</li> <li>Сгенерировать оптимизированный файл коррекции с помощью программного обеспечения CALsheet, используя созданный снимок.</li> </ol>	<p>Смартфон</p>  <p>Планшетный сканер</p> 	<p>&lt; 50 мкм</p> <p>&lt; 30 мкм</p>
<p><b>correXion pro</b></p> <p>Программное обеспечение для создания индивидуальных, адаптированных к конкретным системам файлов коррекции, обеспечивающих исключительно высокую степень точности; особенно подходит для заводской калибровки с использованием координатно-измерительной машины.</p> <p>Метод</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>Выполнить маркировку матрицы.</li> <li>Определить фактическое расположение каждой точки матрицы с помощью координатно-измерительной машины.</li> <li>Создать исходный файл для программного обеспечения correXion pro.</li> <li>Сгенерировать новый, адаптированный к конкретной системе файл коррекции с помощью correXion pro.</li> </ol>	<p>Координатно-измерительная машина</p> 	< 20 мкм

<sup>(1)</sup> Стандартные данные при f=163 мм