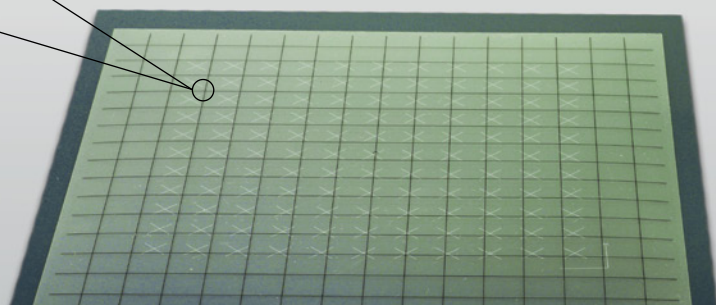
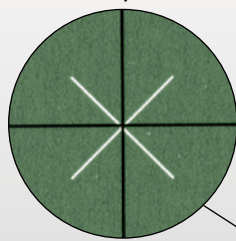
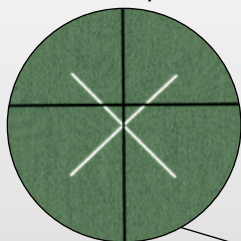




без калибровки

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.

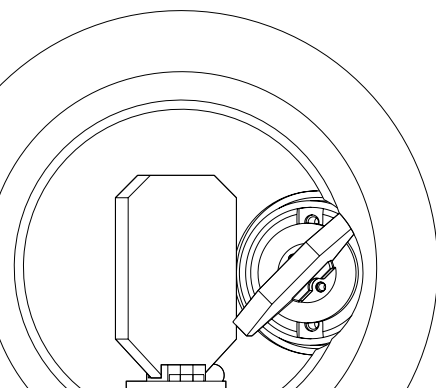
При использовании сканирующих систем SCANLAB, управляемых с помощью плат RTC, эта дисторсия поля

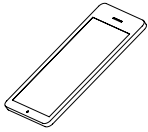
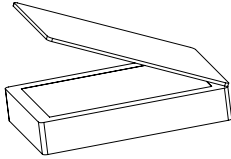
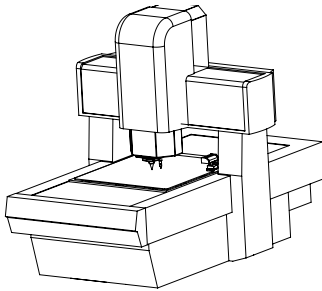
может быть устранена с помощью стандартных файлов коррекции.

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

⁽¹⁾ Стандартные данные при f=163 мм



Решение	Вспомогательные средства	Точность ⁽¹⁾
<p>Файл коррекции RTC</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"> Загрузить поставляемые в комплекте стандартные файлы коррекции (*ctb/*ct5) на плату RTC от SCANLAB. Плата RTC рассчитывает на основе файла коррекции оптимизированные выходные данные для управления сканирующей головкой. 	Файл коррекции	< 150 мкм
<p>CALsheet</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"> Выполнить маркировку заданной матрицы. Разместить прозрачный шаблон (предоставляемый компанией SCANLAB) на размеченной матрице. Сделать снимок маркировки с размещенным на ней шаблоном с помощью планшетного сканера или подходящей цифровой камеры. Сгенерировать оптимизированный файл коррекции с помощью программного обеспечения CALsheet, используя созданный снимок. 	<p>Смартфон</p>  <p>Планшетный сканер</p> 	<p>< 50 мкм</p> <p>< 30 мкм</p>
<p>correXion pro</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"> Выполнить маркировку матрицы. Определить фактическое расположение каждой точки матрицы с помощью координатно-измерительной машины. Создать исходный файл для программного обеспечения correXion pro. Сгенерировать новый, адаптированный к конкретной системе файл коррекции с помощью correXion pro. 	<p>Координатно-измерительная машина</p> 	< 20 мкм

⁽¹⁾ Стандартные данные при f=163 мм