

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 6 部門第 3 区分

【発行日】令和 3 年 4 月 1 日 (2021.4.1)

【公開番号】特開 2020-9191 (P2020-9191A)

【公開日】令和 2 年 1 月 16 日 (2020.1.16)

【年通号数】公開・登録公報 2020-002

【出願番号】特願 2018-130153 (P2018-130153)

【国際特許分類】

G 0 5 B 19/404 (2006.01)

B 2 3 Q 15/18 (2006.01)

【F I】

G 0 5 B 19/404 K

B 2 3 Q 15/18

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 2 月 15 日 (2021.2.15)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 5】

そして、各格子点に設定されている補正量 $[E X_i, E Y_i, E Z_i]$ を修正する (S 4)。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 6

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 1】

また、本発明に係る数値制御装置は、上記実施形態の如く、工作機械の加工空間のみを補正するものに限定されず、工作物の線膨張係数等を加味した任意の係数を用いて工作物を含めた空間を補正するもの等に変更することも可能である。さらに、本発明に係る数値制御装置は、上記実施形態の如く、加工空間の隅に誤差マップの原点を設定して補正量を算出するものに限定されず、工作機械の熱変形挙動に合わせて加工空間の任意の格子ポイントを基準として誤差マップを修正するもの等に変更することも可能である。加えて、本発明に係る数値制御装置は、上記実施形態の如く、直角度誤差の算出に形状創成理論を用いるものに限定されず、直角度誤差を幾何学的に算出するもの等に変更することも可能である。また、各格子点に設定されている補正量「 $E X_i, E Y_i, E Z_i$ 」の修正 (S 4) は、誤差マップの修正と同様に行うことも可能である。