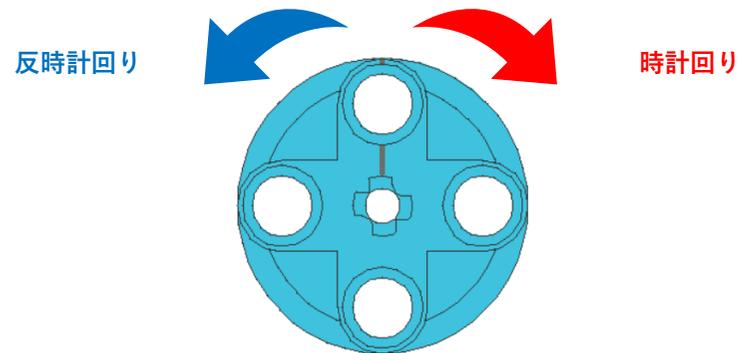


測定方法について

■回転方向



■指定方法

□相対値

現在の位置からの回転角度（回転量）を指示。

□絶対値

0度位置（原点マーキング）を基準に、何度の位置まで回転するかを指示。

0度位置（原点マーキング）から回転し始めることとする。

■指定値

指定方法が「相対値」の場合は、回転角度（何度回転するか）。

指定方法が「絶対値」の場合は、回転位置（何度まで回転するか）。

■誤差

指定方法が「相対値」の場合は、指定した回転角度と実際に回転した角度との差。

指定方法が「絶対値」の場合は、指定した回転位置と実際に回転して停止した位置との差。

Lモーターの誤差

スピード	回転方向	指定方法	指定値	誤差										
				1回目	2回目	3回目	4回目	5回目	6回目	7回目	8回目	9回目	10回目	平均
25%	時計回り	相対値	180度	6	6	5	6	6	6	5	5	5	6	5.6
			1800度	5	5	4	5	4	6	6	5	6	5	5.1
		絶対値	180度	6	6	6	6	5	6	5	6	6	6	5.8
	反時計回り	相対値	180度	6	6	6	6	5	5	6	5	6	5	5.6
			1800度	6	6	6	6	6	6	6	7	6	5	6.0
		絶対値	180度	-8	-7	-6	-6	-7	-6	-7	-6	-7	-7	-6.7
50%	時計回り	相対値	180度	9	9	9	11	10	11	10	12	9	10	10.0
			1800度	10	9	10	10	10	12	11	10	11	10	10.3
		絶対値	180度	12	11	13	13	13	11	11	13	14	11	12.2
	反時計回り	相対値	180度	10	11	10	14	10	13	11	10	13	10	11.2
			1800度	11	13	11	12	10	10	10	9	11	10	10.7
		絶対値	180度	-10	-14	-11	-12	-13	-15	-12	-11	-12	-14	-12.4
75%	時計回り	相対値	180度	14	14	15	13	15	15	15	15	16	14	14.6
			1800度	15	16	16	15	15	14	15	13	14	14	14.7
		絶対値	180度	17	17	18	18	17	17	17	18	19	17	17.5
	反時計回り	相対値	180度	15	17	13	16	15	13	18	15	15	16	15.3
			1800度	12	15	18	12	17	17	17	19	22	15	16.4
		絶対値	180度	-18	-20	-15	-15	-17	-16	-15	-19	-19	-17	-17.1
100%	時計回り	相対値	180度	17	15	15	15	15	16	15	15	16	18	15.7
			1800度	18	16	16	16	14	15	15	16	16	17	15.9
		絶対値	180度	19	21	21	18	21	19	21	20	22	19	20.1
	反時計回り	相対値	180度	17	23	19	16	14	20	17	15	18	17	17.6
			1800度	19	23	19	23	26	23	18	17	16	16	20.0
		絶対値	180度	-19	-20	-18	-22	-18	-20	-17	-18	-20	-17	-18.9

調査日：2019/06/19

環境：SPIKEアプリ β版