

100

50 エンコーダ(θ)

41 第1距離計(L1)

42 第2距離計(L2)

43 第3距離計(L3)

44 第4距離計(L4)

装置本体

32 データ記録部(メモリ)

距離計配置データ
(取付角度 $\alpha 1 \sim \alpha 4$ 、
取付半径 $R1 \sim R4$)

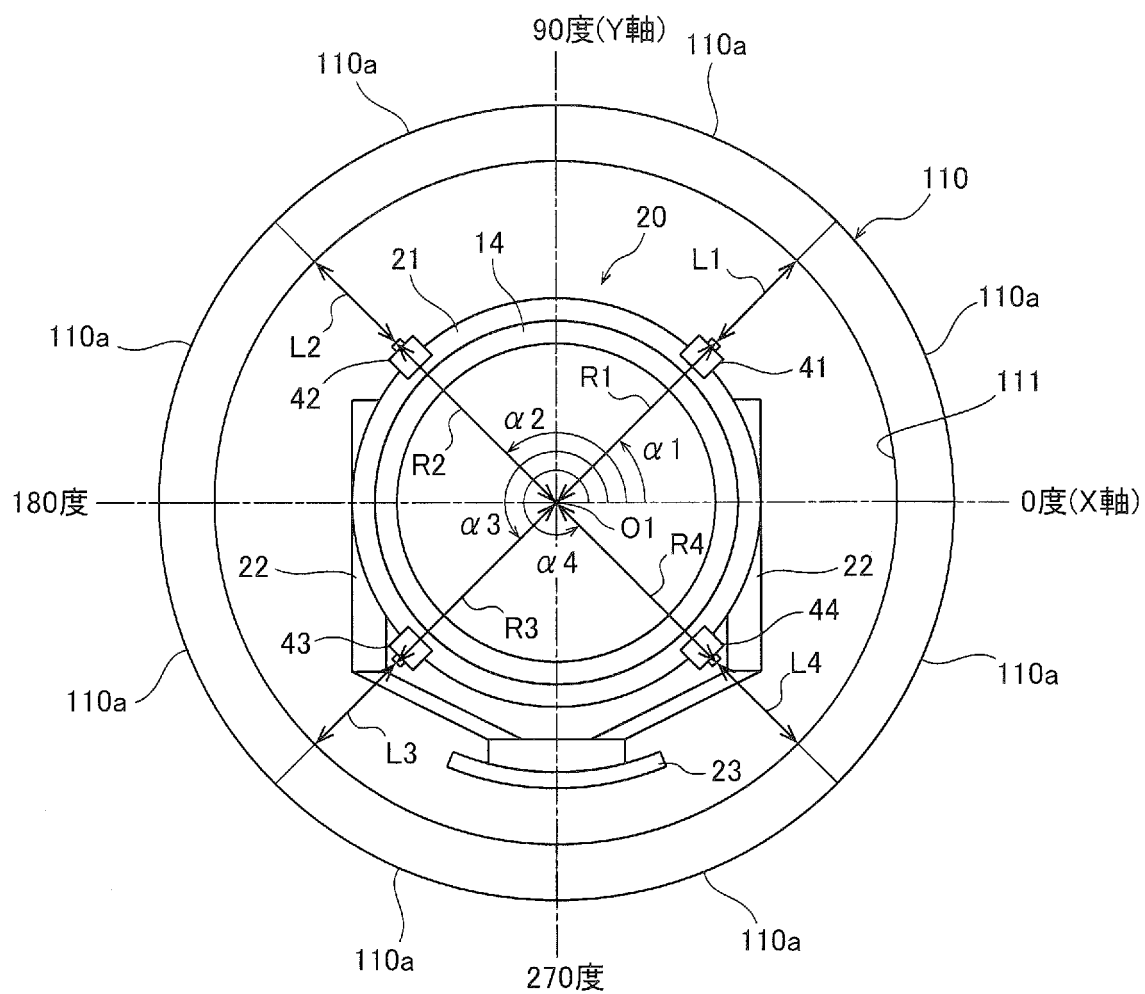
30

31 制御部(CPU)

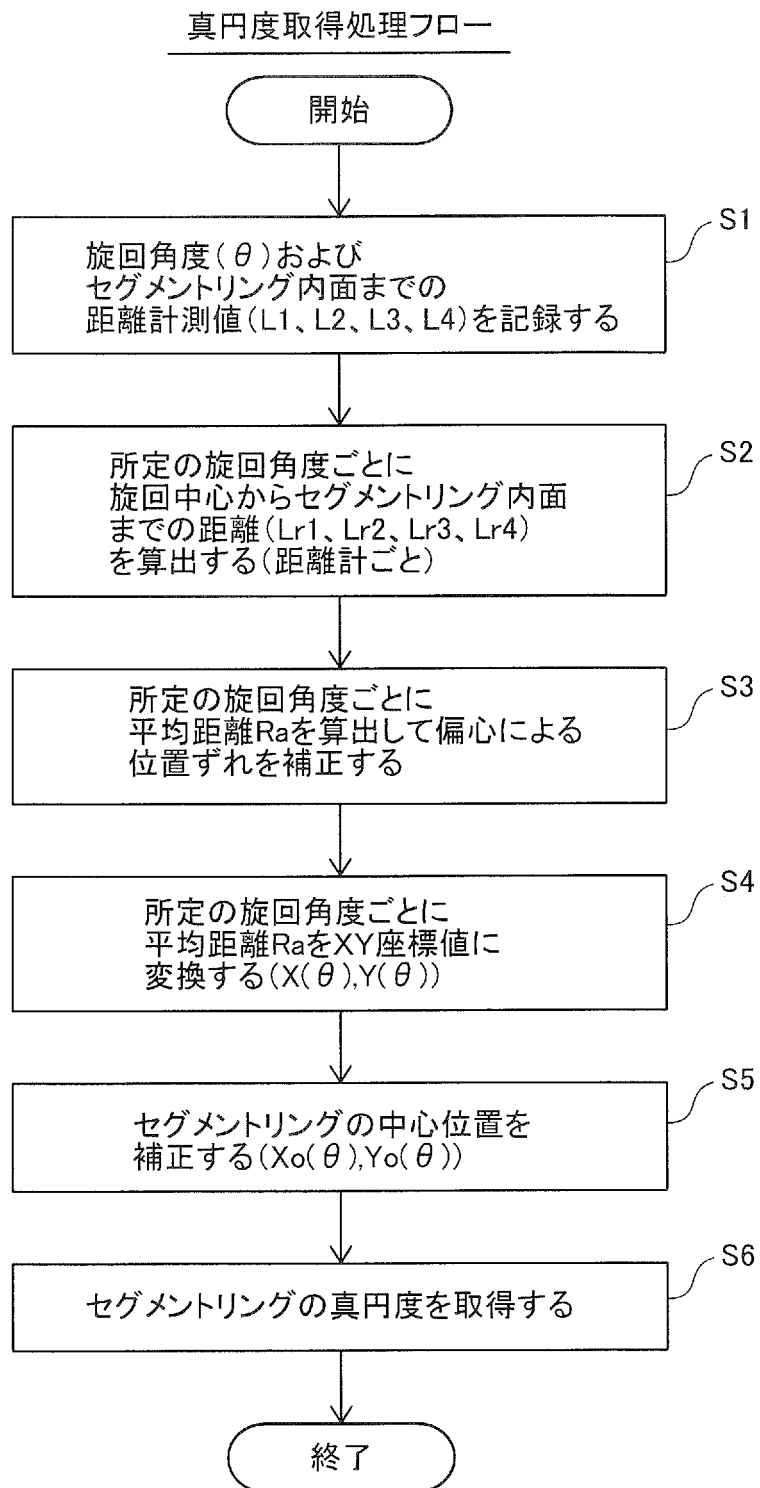
表示部(モニタ)

60

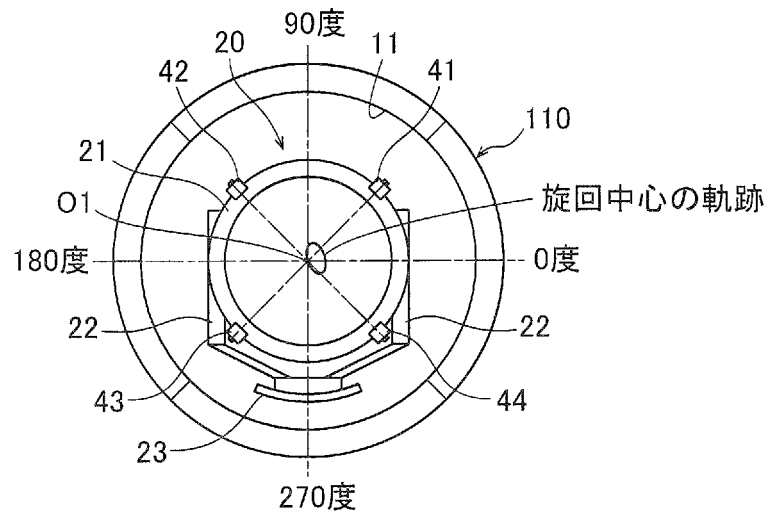
[図3]



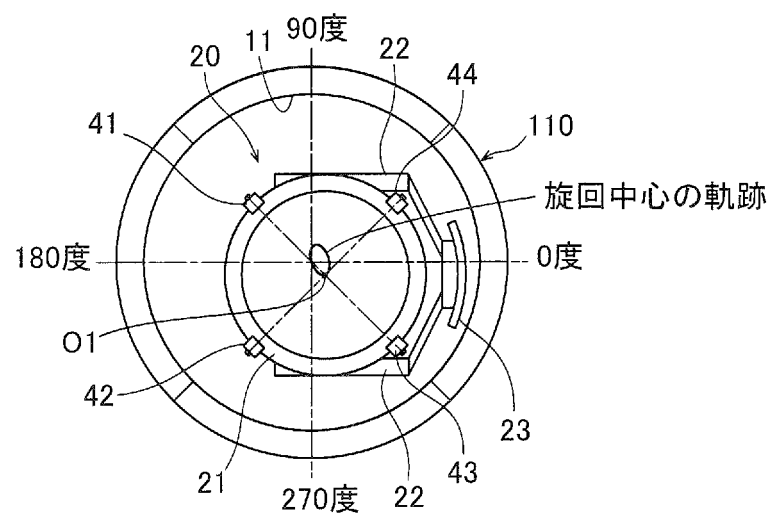
[図4]



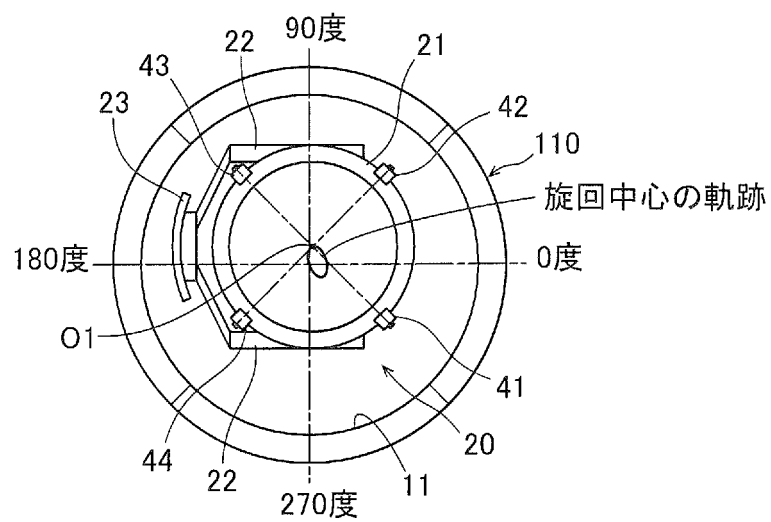
[図5]

基本姿勢(旋回角度0度)の状態

[図6]

旋回角度90度の状態

[図7]

旋回角度270度の状態

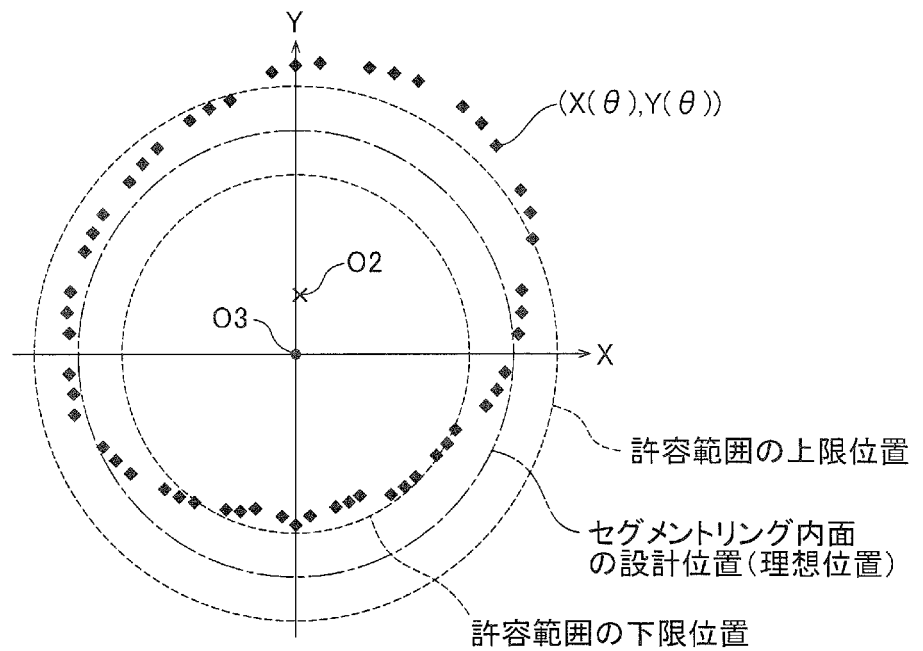
[図8]

旋回中心からセグメントリング内面までの距離およびその平均距離

旋回角度(θ)	第1距離計	第2距離計	第3距離計	第4距離計	平均距離
0度	↓ Lr1(45)	↓ Lr2(135)	↓ Lr3(225)	↓ Lr4(315)	Ra(0)
1度					Ra(1)
2度					Ra(2)
⋮					⋮
45度	↓	↓	↓	↓	Ra(45)
⋮					⋮
135度					Ra(135)
⋮					⋮
225度	↓	↓	↓	↓	Ra(225)
⋮					⋮
315度					Ra(315)
⋮					⋮
359度	↓	↓	↓	↓	Ra(359)

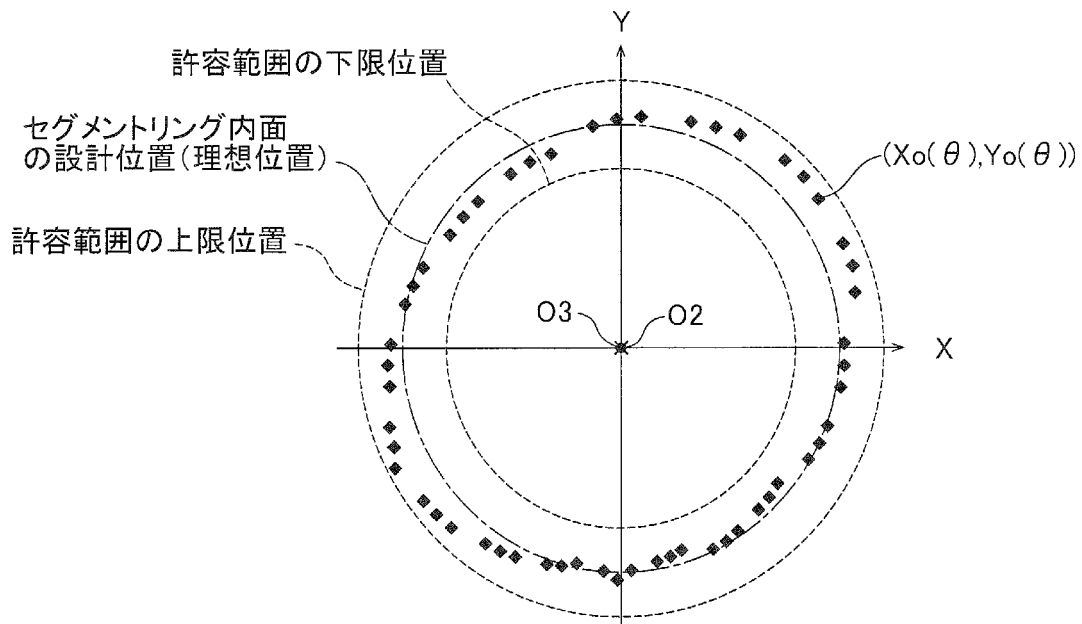
[図9]

中心位置のオフセット前(補正前)の状態



[図10]

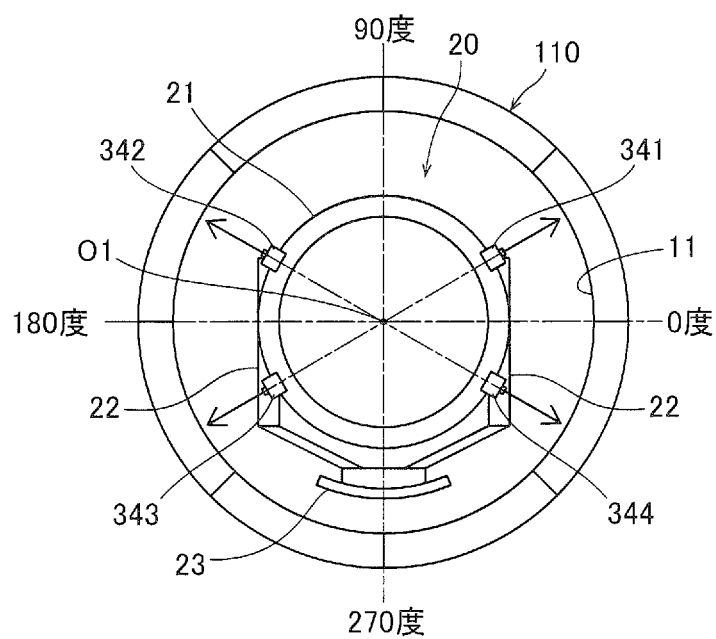
中心位置のオフセット後(補正後)の状態



第1変形例(距離計3つ)



第2変形例(距離計を線対称に配置)



[図13]

第3変形例(エレクトラ装置の本体部を外側から支持)

