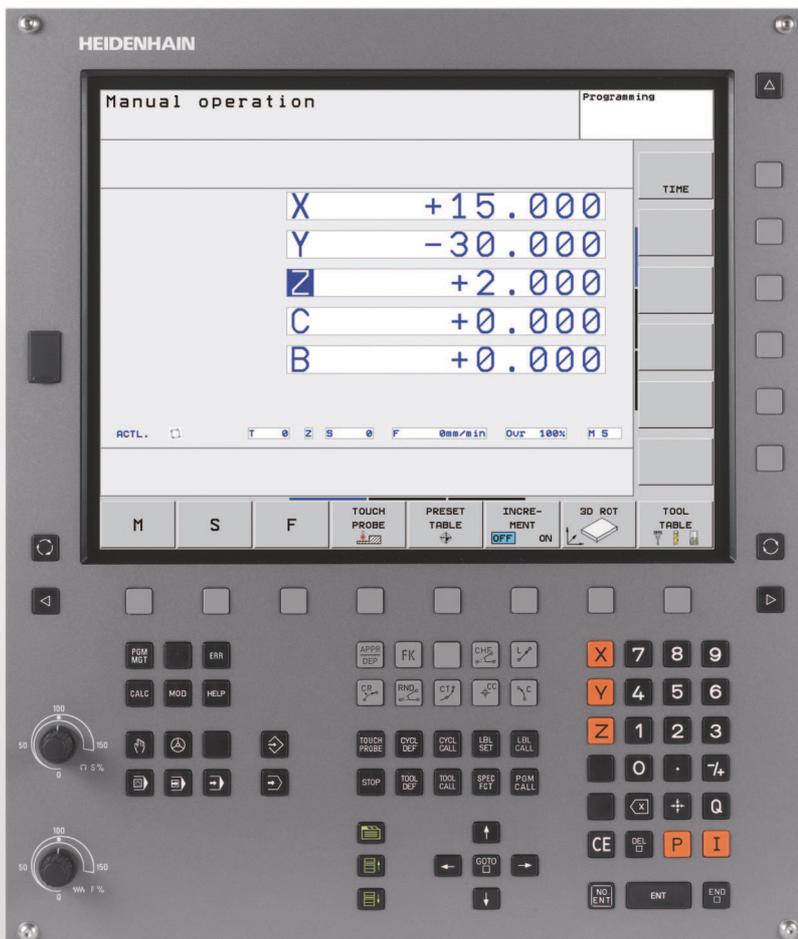




# HEIDENHAIN



Modo de Empleo  
Diálogo - en lenguaje  
conversacional  
HEIDENHAIN

## TNC 620

Software NC  
340 560-02  
340 561-02  
340 564-02

Español (es)  
9/2009



## Teclado del TNC

### Elementos de mando en la pantalla

Tecla	Función
	Seleccionar la subdivisión de la pantalla
	Conmutar la pantalla entre el modo de funcionamiento Máquina y Programación
	Softkeys: seleccionar la función en pantalla
	Conmutación de la carátula de softkeys

### Modos de funcionamiento Máquina

Tecla	Función
	Modo Manual
	Volante electrónico
	Posicionamiento manual
	Ejecución del programa frase a frase
	Ejecución continua del programa

### Modos de Programación

Tecla	Función
	Memorizar/editar programa
	Test de programa

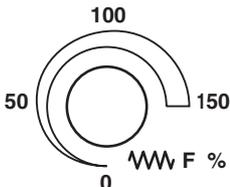
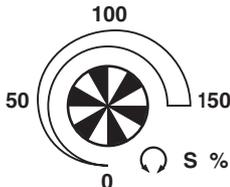
## Gestión de programas/ficheros, funciones del TNC

Tecla	Función
	Seleccionar y borrar programas/ficheros, Transmisión externa de datos
	Definir llamada al programa, seleccionar tablas de punto cero y tablas de puntos
	Seleccionar la función MOD
	Visualización de textos de ayuda en los avisos de error NC, activar TNCguide
	Visualizar todos los avisos de error activados
	Visualización de la calculadora

### Teclas de navegación

Tecla	Función
	Desplazar el cursor
	Seleccionar directamente frases, ciclos y funciones paramétricas

### Potenciómetro para el avance y la velocidad del cabezal

Avance	Velocidad de rotación del cabezal
	

### Ciclos, subprogramas y repeticiones parciales de un programa

Tecla	Función
	Definir los ciclos de palpación
	Definición y llamada de ciclos
	Introducción y llamada a subprogramas y repeticiones parciales de un programa
	Introducir una parada en el programa



## Datos de la herramienta

Tecla	Función
	Definir datos de herramienta en el programa
	Llamar datos de herramienta

## Programación de los movimientos de trayectoria

Tecla	Función
	Aproximación/salida del contorno
	Programación libre de contornos FK
	Recta
	Punto central del círculo/polo para coordenadas polares
	Trayectoria circular alrededor del punto central del círculo
	Trayectoria circular con radio
	Trayectoria circular con unión tangencial
 	Chaflán/Redondeo esquinas

## Funciones especiales/smarT.NC

Tecla	Función
	Visualizar las funciones especiales
	Seleccionar la pestaña siguiente en formularios
 	Campo de diálogo o superficie de conmutación siguiente/anterior

## Introducción de los ejes de coordenadas y de cifras, edición

Tecla	Función
 ... 	Seleccionar los ejes de coordenadas o introducirlos en el programa
 ... 	Cifras
 	Invertir el punto decimal/signo
 	Introducción de las coordenadas polares / Valores incrementales
	Programación parámetros Q/Estado parámetros Q
	Posición real, aceptar los valores de la calculadora
	Saltar las preguntas del diálogo y borrar palabras
	Finalizar la introducción y continuar con el diálogo
	Cerrar frase, terminar introducción
	Cancelar introducciones numéricas o borrar avisos de error del TNC
	Interrumpir el diálogo, borrar parte del programa





## Sobre este Manual

A continuación encontrará una lista con los símbolos utilizados en este Manual.



Este símbolo le indicará que para la función descrita existen indicaciones especiales que deben observarse.



Este símbolo le indicará que utilizando la función descrita existe uno o varios de los siguientes riesgos:

- Riesgos para la pieza
- Riesgos para los medios de sujeción
- Riesgos para las herramientas
- Riesgos para la máquina
- Riesgos para los operarios



Este símbolo le indicará que la función descrita debe ser adaptada por el fabricante de la máquina. Por lo tanto, la función descrita puede tener efectos diferentes en cada máquina.



Este símbolo le indicará que en otro manual de usuario encontrará la descripción más detallada de la función en cuestión.

### ¿Desea modificaciones o ha detectado un error?

Realizamos un mejora continua en nuestra documentación. Puede ayudarnos en este objetivo indicándonos sus sugerencias de modificaciones en la siguiente dirección de correo electrónico:  
**[tnc-userdoc@heidenhain.de](mailto:tnc-userdoc@heidenhain.de)**.



# Modelo de TNC, software y funciones

Este Modo de Empleo describe las funciones disponibles en los TNCs a partir de los siguientes números de software NC.

Modelo de TNC	Número de software NC
TNC 620	340 560-02
TNC 620E	340 561-02
TNC 620Puesto de Programación	340 564-02

La letra E corresponde a la versión export del TNC. Para la versión export del TNC existe la siguiente restricción:

- Movimientos lineales simultáneos hasta 4 ejes

El fabricante de la máquina adapta las prestaciones del TNC a la máquina mediante parámetros de máquina. Por ello, en este manual se describen también funciones que no están disponibles en todos los TNC.

Las funciones del TNC que no están disponibles en todas las máquinas son, por ejemplo:

- Medición de herramientas con el TT

Rogamos se pongan en contacto con el constructor de la máquina para conocer el funcionamiento de la misma.

Muchos constructores de máquinas y HEIDENHAIN ofrecen cursillos de programación para los TNCs. Se recomienda tomar parte en estos cursillos, para aprender las diversas funciones del TNC.



## Modo de Empleo Programación de ciclos

Todas las funciones de ciclos (ciclos de palpación y ciclos de mecanizado) se describen en un Modo de Empleo separado. Si precisan dicho Modo de Empleo, rogamos se pongan en contacto con HEIDENHAIN. ID: 679 295-xx

## Opciones de software

El TNC 620 dispone de diversas opciones de software, que pueden ser habilitadas por el fabricante de la máquina. Cada opción debe ser habilitada por separado y contiene las funciones que se enuncian a continuación:

### Opciones de hardware

Eje adicional para 4 ejes y cabezal no controlado

Eje adicional para 5 ejes y cabezal no controlado

### Opción de software 1 (nº opción #08)

Interpolación superficie cilíndrica (ciclos 27, 28 y 29)

Avance en mm/min en ejes rotativos: **M116**

Inclinación del plano de mecanizado (función Plane, ciclo 19 y Softkey 3D-ROT en el modo de funcionamiento manual)

Círculo en 3 ejes con plano de mecanizado inclinado

### Opción de software 2 (nº opción #09)

Tiempo de procesamiento de frases 1.5 ms en lugar de 6 ms

Innterpolación 5 ejes

Mecanizado 3D:

- **M128**: Mantener la posición de la punta de la herramienta durante el posicionamiento de ejes basculantes (TCPM)
- **M144**: Consideración de la cinemática de la máquina en posiciones REALES/NOMINALES al final de la frase
- Parámetros adicionales **Acabado/Desbastado** y **Tolerancia para ejes basculantes** en el ciclo 32 (G62)
- Frases **LN** (corrección 3D)

### Touch probe function (nº opción #17)

#### Ciclos de palpación

- Compensar la inclinación de la herramienta en modo manual
- Compensar la inclinación de la herramienta en modo automático
- Fijar punto de referencia en modo manual
- Fijar punto de referencia en modo automático
- Medición automática de piezas
- Medición automática de herramientas



## Advanced programming features (nº opción #19)

### Programación libre de contornos FK

- Programación en texto claro HEIDENHAIN con apoyo gráfico para piezas no acotadas para NC

### Ciclos de mecanizado

- Taladrado profundo, escariado, mandrinado, rebaje, centrado (ciclos 201 - 205, 208, 240, 241)
- Fresado de roscas interiores y exteriores (ciclos 262 - 265, 267)
- Acabado de cajas circulares y islas (ciclos 212 - 215, 251- 257)
- Planeado de superficies planas e inclinadas (ciclos 230 - 232)
- Ranuras rectas y circulares (ciclos 210, 211, 253, 254)
- Figuras de puntos sobre un círculo y por líneas (ciclos 220, 221)
- Trazado y cajera de contorno - también paralela al contorno (ciclos 20 -25)
- Es posible integrar ciclos de fabricante (especialmente los ciclos creados por él)

## Advanced programming features (nº opción #20)

### Gráfico de prueba y de mecanizado

- Vista en planta
- Representación en tres planos
- Representación 3D

## Opción de software 3 (nº opción #21)

### Corrección de la herramienta

- M120: Contorno de radio corregido Precalcular el contorno hasta 99 frases (LOOK AHEAD)

### Mecanizado en 3D

- M118: Superposición de posicionamientos del volante durante la ejecución de un programa

## Pallet managment (nº opción #22)

Gestión de palets

## HEIDENHAIN DNC (nº opción #18)

Comunicación con aplicaciones de PC externas mediante componentes COM

**Display step** (nº opción #23)

Resolución de introducción y paso de visualización

- Ejes lineales hasta 0,01µm
- Ejes angulares hasta 0,00001°

**Double speed** (nº opción #49)

**Circuitos de control Double Speed** se utilizan preferentemente para cabezales con altas revoluciones, motores lineales y de par

**Nivel de desarrollo (Funciones Upgrade)**

Junto a las opciones de software se actualizan importantes desarrollos del software del TNC mediante funciones Upgrade, el denominado **Feature Content Level** (palabra ing. para Nivel de desarrollo). No podrá disponer de las funciones que están por debajo del FCL, cuando actualice el software en su TNC.



Al recibir una nueva máquina, todas las funciones Upgrade están a su disposición sin costes adicionales.

Las funciones Upgrade están identificadas en el manual con **FCL n**, donde **n** representa el número correlativo del nivel de desarrollo.

Se pueden habilitar las funciones FCL de forma permanente adquiriendo un número clave. Para ello, ponerse en contacto con el fabricante de su máquina o con HEIDENHAIN.

**Lugar de utilización previsto**

El TNC pertenece a la clase A según la norma EN 55022 y está indicado principalmente para zonas industriales.

**Aviso legal**

Este producto utiliza un software del tipo "open source". Encontrará más información sobre el control numérico en

- ▶ Modo de funcionamiento Memorizar/Editar
- ▶ Función MOD
- ▶ Softkey DATOS DE LICENCIA



## Nuevas funciones del software 340 56x-02

- Se ha introducido la función **PLANE** para la definición flexible de un plano de mecanizado inclinado ver “La función PLANE: inclinación del plano de mecanizado (opción de software 1)” en pág. 329
- Se ha introducido el sistema de ayuda contextual TNCguide ver “Llamar al TNCguide” en pág. 128
- Se ha introducido la función **FUNCTION PARAX** para la definición del comportamiento de ejes paralelos U, V, W ver “Trabajar con ejes paralelos U, V y W” en pág. 321
- Se han introducido los idiomas de lenguaje eslovaco, noruego, letón, coreano, turco y rumano ver “Lista de parámetros” en pág. 456
- Con la tecla retroceso, ahora se pueden borrar caracteres individuales también durante la introducción ver “Introducción de los ejes de coordenadas y de cifras, edición” en pág. 3
- Se ha introducido la función **PATTERN DEF** para la definición de figuras de puntos (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Ahora, a través de la función **SEL PATTERN** se pueden seleccionar tablas de puntos (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Con la función **CYCL CALL PAT**, ahora se pueden ejecutar ciclos en combinación con tablas de puntos (ver Modo de Empleo Ciclos)
- En la función **DECLARE CONTOUR**, ahora también se puede definir la profundidad de este contorno (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Se ha introducido el nuevo ciclo de mecanizado 241 para el taladro de un sólo labio (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Se han introducido los ciclos nuevos de mecanizado 251 hasta 257 para el fresado de cajeras, islas y ranuras (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Ciclo de palpación 416 (fijar punto de referencia centro del círculo de agujeros) se amplió con el parámetro Q320 (distancia de seguridad) (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Ciclos de palpación 412, 413, 421 y 422: Añadido el parámetro Q365 Tipo de desplazamiento (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Ciclo de palpación 425 (Medición ranura) se amplió con el parámetro Q301 (Realizar o no el posicionamiento intermedio en altura segura) y Q320 (Distancia de seguridad) (ver Modo de Empleo Ciclos)
- Ciclos de palpación 408 hasta 419: Al fijar la indicación el TNC escribe el punto de referencia también en la línea 0 de la tabla de preajuste (ver Modo de Empleo Ciclos)
- En los modos de funcionamiento ejecución de programa continua y ejecución de programa frase a frase, ahora también se pueden seleccionar tablas de punto cero (**STATUS M**)
- En la definición de avances dentro de ciclos de mecanizado, ahora también se pueden definir los valores **FU** y **FZ** (ver Modo de Empleo Ciclos)



# Funciones modificadas del software 340 56x-02

- En el ciclo 22 ahora también puede definirse un nombre de herramienta para la herramienta en desbaste previo (ver Modo de Empleo Ciclos)
- La visualización de estados adicional ha sido perfeccionada. Se han introducido las siguientes ampliaciones ver "Visualizaciones de estado adicionales" en pág. 67:
  - Se ha introducido una nueva hoja resumen con las visualizaciones de estado más importantes
  - Se visualizan los valores ajustados con el ciclo 32 Tolerancia
- Los ciclos de fresado de cajas, islas y ranuras 210 hasta 214 han sido eliminados de la carátula de softkeys estándar (CYCL DEF > CAJERAS/ISLAS/RANURAS). Los ciclos continúan estando disponibles por motivos de compatibilidad y pueden seleccionarse mediante la tecla GOTO
- Con el ciclo 25 Trazado de contorno, ahora también se pueden programar contornos cerrados
- Al reiniciar un programa, ahora también es posible un cambio de herramienta
- Con FN16 F-Print, ahora también se pueden emitir textos en diferentes idiomas
- Se modificó la estructura de la función SPEC FCT, adaptándola a iTNC 530





# Índice

<b>Primeros pasos con el TNC 620</b>	<b>1</b>
<b>Introducción</b>	<b>2</b>
<b>Programación: Principios básicos, Gestión de ficheros</b>	<b>3</b>
<b>Programación: Ayudas a la programación</b>	<b>4</b>
<b>Programación: Herramientas</b>	<b>5</b>
<b>Programación: Programar contornos</b>	<b>6</b>
<b>Programación: Subprogramas y repeticiones parciales de un programa</b>	<b>7</b>
<b>Programación: Parámetros Q</b>	<b>8</b>
<b>Programación: Funciones auxiliares</b>	<b>9</b>
<b>Programación: Funciones especiales</b>	<b>10</b>
<b>Programación: Mecanizado multieje</b>	<b>11</b>
<b>Funcionamiento manual y ajuste</b>	<b>12</b>
<b>Posicionamiento manual</b>	<b>13</b>
<b>Test y ejecución de programas</b>	<b>14</b>
<b>Funciones MOD</b>	<b>15</b>
<b>Tablas y resúmenes</b>	<b>16</b>



## 1 Primeros pasos con el TNC 620 ..... 35

- 1.1 Resumen ..... 36
- 1.2 Encender de la máquina ..... 37
  - Confirmar interrupción de corriente y buscar puntos de referencia ..... 37
- 1.3 Programar la primera pieza ..... 38
  - Seleccionar el modo de funcionamiento correcto ..... 38
  - Los elementos de mando más importantes del TNC ..... 38
  - Iniciar un programa nuevo/Gestión de ficheros ..... 39
  - Definir una pieza en bruto ..... 40
  - Estructura de programas ..... 41
  - Programar un contorno sencillo ..... 42
  - Elaboración de un programa de ciclos ..... 45
- 1.4 Realizar un test gráfico de la primera pieza (opción de software Advanced graphic features) ..... 48
  - Seleccionar el modo de funcionamiento correcto ..... 48
  - Seleccionar tabla de herramientas para el test de programa ..... 48
  - Seleccionar el programa que se debe comprobar ..... 49
  - Seleccionar distribución de pantalla y vista ..... 49
  - Iniciar el test del programa ..... 50
- 1.5 Ajuste de herramientas ..... 51
  - Seleccionar el modo de funcionamiento correcto ..... 51
  - Preparar y medir herramientas ..... 51
  - La tabla de herramientas TOOL.T ..... 51
  - La tabla de posiciones TOOL\_P.TCH ..... 52
- 1.6 Alinear la pieza ..... 53
  - Seleccionar el modo de funcionamiento correcto ..... 53
  - Fijar la pieza ..... 53
  - Alinear pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe function) ..... 54
  - Fijar el punto de referencia con palpador 3D (opción de Software Touch probe function) ..... 55
- 1.7 Ejecutar la primera pieza ..... 56
  - Seleccionar el modo de funcionamiento correcto ..... 56
  - Seleccionar el programa que se debe ejecutar ..... 56
  - Iniciar programa ..... 56



## 2 Introducción ..... 57

- 2.1 La TNC 620 ..... 58
  - Programación: diálogo en lenguaje conversacional HEIDENHAIN y DIN/ISO ..... 58
  - Compatibilidad ..... 58
- 2.2 Pantalla y teclado ..... 59
  - Pantalla ..... 59
  - Determinar la subdivisión de la pantalla ..... 60
  - Teclado ..... 61
- 2.3 Modos de funcionamiento ..... 62
  - Funcionamiento Manual y Volante EI. .... 62
  - Posicionamiento manual ..... 62
  - Memorizar/Editar programa ..... 63
  - Test de programa ..... 63
  - Ejecución continua del programa y ejecución del programa frase a frase ..... 64
- 2.4 Visualización de estado ..... 65
  - Visualización de estados "general" ..... 65
  - Visualizaciones de estado adicionales ..... 67
- 2.5 Accesorios: Palpadores 3D y volantes electrónicos de HEIDENHAIN ..... 73
  - Palpadores 3D (opción de Software Touch probe function) ..... 73
  - Volantes electrónicos HR ..... 74



### 3 Programación: Principios básicos, Gestión de ficheros ..... 75

3.1 Nociones básicas ..... 76	
Sistema de medida de recorridos y marcas de referencia ..... 76	
Sistema de referencia ..... 76	
Sistema de referencia en fresadoras ..... 77	
Denominación de los ejes ..... 77	
Coordenadas polares ..... 78	
Posiciones absolutas e incrementales de la pieza ..... 79	
Selección del punto de referencia ..... 80	
3.2 Abrir e introducir programas ..... 81	
Estructura de un programa NC en formato Lenguaje conversacional HEIDENHAIN ..... 81	
Definición de la pieza en bruto: BLK FORM ..... 81	
Abrir un nuevo programa de mecanizado ..... 82	
Programar los movimientos de la herramienta con diálogo en lenguaje conversacional ..... 84	
Aceptar las posiciones reales ..... 86	
Editar un programa ..... 87	
Función de búsqueda del TNC ..... 91	
3.3 Gestión de ficheros: Principios básicos ..... 93	
Ficheros ..... 93	
Copia de seguridad de datos ..... 94	
3.4 Trabajar con la gestión de ficheros ..... 95	
Directorios ..... 95	
Caminos de búsqueda ..... 95	
Resumen: Funciones de la gestión de ficheros ..... 96	
Llamada a la gestión de ficheros ..... 97	
Selección de unidades, directorios y ficheros ..... 98	
Crear nuevo directorio ..... 100	
Crear nuevo fichero ..... 100	
Copiar ficheros individuales ..... 101	
Copiar un fichero a otro directorio ..... 101	
Copiar directorio ..... 101	
Seleccionar uno de los últimos ficheros empleados ..... 102	
Borrar fichero ..... 102	
Borrar directorio ..... 103	
Marcar ficheros ..... 104	
Renombrar fichero ..... 105	
Clasificar ficheros ..... 105	
Otras funciones ..... 106	
Transmisión de datos a/desde un soporte de datos externo ..... 107	
El TNC en la red ..... 109	
Aparatos USB en el TNC (función FCL 2) ..... 110	



## 4 Programación: Ayudas a la programación ..... 113

- 4.1 Teclado de pantalla ..... 114
  - Introducir el texto con el teclado de pantalla ..... 114
- 4.2 Insertar comentarios ..... 115
  - Aplicación ..... 115
  - Comentario en una misma frase ..... 115
  - Funciones al editar el comentario ..... 116
- 4.3 Estructuración de programas ..... 117
  - Definición, posibles aplicaciones ..... 117
  - Visualizar la ventana de estructuración/cambiar la ventana ..... 117
  - Añadir frases de estructuración en la ventana del pgm (izq.) ..... 117
  - Seleccionar frases en la ventana de estructuración ..... 117
- 4.4 La calculadora ..... 118
  - Manejo ..... 118
- 4.5 Gráfico de programación ..... 120
  - Desarrollo con y sin gráfico de programación ..... 120
  - Realizar el gráfico de programación para un programa ya existente ..... 120
  - Activar o desactivar las frases marcadas ..... 121
  - Borrar el gráfico ..... 121
  - Ampliación o reducción de una sección ..... 121
- 4.6 Avisos de error ..... 122
  - Visualizar error ..... 122
  - Abrir ventana de error ..... 122
  - Cerrar la ventana de error ..... 122
  - Avisos de error detallados ..... 123
  - Softkey INFO INTERNA ..... 123
  - Borrar error ..... 124
  - Protocolo de error ..... 124
  - Protocolo de teclas ..... 125
  - Texto de aviso ..... 126
  - Memorizar ficheros de servicio ..... 126
  - Llamar al sistema de ayuda TNCguide ..... 126
- 4.7 Sistema de ayuda contextual TNCguide ..... 127
  - Aplicación ..... 127
  - Trabajar con el TNCguide ..... 128
  - Descargar los ficheros de ayuda actuales ..... 132



## 5 Programación: Herramientas ..... 133

- 5.1 Introducción de datos de la herramienta ..... 134
  - Avance F ..... 134
  - Revoluciones del cabezal S ..... 135
- 5.2 Datos de la herramienta ..... 136
  - Condiciones para la corrección de la herramienta ..... 136
  - Número y nombre de la herramienta ..... 136
  - Longitud de la herramienta L ..... 136
  - Radio R de la herramienta ..... 136
  - Valores delta para longitudes y radios ..... 137
  - Introducción de los datos de la hta. en el pgm ..... 137
  - Introducir los datos de la herramienta en la tabla ..... 138
  - Tabla de posiciones para cambiador de herramientas ..... 144
  - Llamada a los datos de la herramienta ..... 147
- 5.3 Corrección de la herramienta ..... 149
  - Introducción ..... 149
  - Corrección de la longitud de la herramienta ..... 149
  - Corrección del radio de la herramienta ..... 150



## 6 Programación: Programar contornos ..... 155

- 6.1 Movimientos de la herramienta ..... 156
  - Funciones de trayectoria ..... 156
  - Programación libre de contornos FK (opción de Software Advanced programming features) ..... 156
  - Funciones auxiliares M ..... 156
  - Subprogramas y repeticiones parciales de un programa ..... 156
  - Programación con parámetros Q ..... 157
- 6.2 Nociones básicas sobre las funciones de trayectoria ..... 158
  - Programación del movimiento de la herramienta para un mecanizado ..... 158
- 6.3 Aproximación y salida del contorno ..... 162
  - Resumen: Tipos de trayectoria para la aproximación y salida del contorno ..... 162
  - Posiciones importantes en la aproximación y la salida ..... 163
  - Aproximación según una recta tangente: APPR LT ..... 165
  - Aproximación según una recta perpendicular al primer punto del contorno: APPR LN ..... 165
  - Aproximación a una trayectoria circular con una conexión tangente: APPR CT ..... 166
  - Aproximación según una trayectoria circular tangente al contorno y a una recta: APPR LCT ..... 167
  - Salida según una recta con conexión tangente: DEP LT ..... 168
  - Salida según una recta perpendicular al último punto del contorno: DEP LN ..... 168
  - Salida según una trayectoria circular con conexión tangente: DEP CT ..... 169
  - Salida según una trayectoria circular tangente al contorno y a una recta: DEP LCT ..... 169
- 6.4 Trayectorias - coordenadas cartesianas ..... 170
  - Resumen de las funciones de trayectoria ..... 170
  - Recta L ..... 171
  - Añadir un chaflán entre dos rectas ..... 172
  - Redondeo de esquinas RND ..... 173
  - Punto central del círculo CCI ..... 174
  - Trayectoria circular C alrededor del centro del círculo CC ..... 175
  - Trayect. circular CR con radio determinado ..... 176
  - Trayectoria circular tangente CT ..... 178



6.5 Movimientos de trayectoria - Coordenadas polares .....	183
Resumen .....	183
Origen de coordenadas polares: Polo CC .....	184
Recta LP .....	184
Trayectoria circular CP alrededor del polo CC .....	185
Trayectoria circular tangente CTP con conexión tangencial .....	186
Hélice (Helix) .....	187
6.6 Movimientos de trayectoria -Programación libre de contornos FK (Software-Option Advanced programming features) .....	191
Nociones básicas .....	191
Gráfico de programación FK .....	193
Abrir el diálogo FK .....	194
Polo para la programación FK .....	195
Programación libre de rectas .....	195
Programación libre de trayectorias circulares .....	196
Posibles introducciones .....	197
Puntos auxiliares .....	201
Referencias relativas .....	202



## 7 Programación: Subprogramas y repeticiones parciales de un programa ..... 209

- 7.1 Introducción de subprogramas y repeticiones parciales de un programa ..... 210
  - Label ..... 210
- 7.2 Subprogramas ..... 211
  - Funcionamiento ..... 211
  - Indicaciones sobre la programación ..... 211
  - Programación de un subprograma ..... 211
  - Llamada a un subprograma ..... 211
- 7.3 Repeticiones parciales de un programa ..... 212
  - Label LBL ..... 212
  - Funcionamiento ..... 212
  - Indicaciones sobre la programación ..... 212
  - Programación de una repetición parcial del programa ..... 212
  - Llamada a una repetición parcial del programa ..... 212
- 7.4 Cualquier programa como subprograma ..... 213
  - Funcionamiento ..... 213
  - Indicaciones sobre la programación ..... 213
  - Llamada a cualquier programa como subprograma ..... 214
- 7.5 Imbricaciones ..... 215
  - Tipos de imbricaciones ..... 215
  - Profundidad de imbricación ..... 215
  - Subprograma dentro de otro subprograma ..... 216
  - Repetición de repeticiones parciales de un programa ..... 217
  - Repetición de un subprograma ..... 218
- 7.6 Ejemplos de programación ..... 219



## 8 Programación: Parámetros Q ..... 225

- 8.1 Principio de funcionamiento y resumen de funciones ..... 226
  - Instrucciones de programación ..... 228
  - Llamada a las funciones de parámetros Q ..... 229
- 8.2 Familias de funciones - Parámetros Q en vez de valores numéricos ..... 230
  - Aplicación ..... 230
- 8.3 Descripción de contornos mediante funciones matemáticas ..... 231
  - Aplicación ..... 231
  - Resumen ..... 231
  - Programación de los tipos de cálculo básicos ..... 232
- 8.4 Funciones angulares (Trigonometría) ..... 233
  - Definiciones ..... 233
  - Programación de funciones trigonométricas ..... 234
- 8.5 Cálculo de círculos ..... 235
  - Aplicación ..... 235
- 8.6 Condiciones si/entonces con parámetros Q ..... 236
  - Aplicación ..... 236
  - Salto incondicionales ..... 236
  - Programación de condiciones si/entonces ..... 236
  - Abreviaciones y conceptos empleados ..... 237
- 8.7 Comprobación y modificación de parámetros Q ..... 238
  - Procedimiento ..... 238
- 8.8 Otras funciones ..... 239
  - Resumen ..... 239
  - FN 14: ERROR: Emitir mensaje de error ..... 240
  - FN 16: F-PRINT Emitir textos y valores de parámetros Q formateados ..... 245
  - FN 18: SYS-DATUM READ: Lectura de los datos del sistema ..... 249
  - FN 19: PLC: Emisión de los valores al PLC ..... 257
  - FN 20: WAIT FOR: sincronizar NC y PLC ..... 258
  - FN29: PLC: entregar los valores en el PLC ..... 259
  - FN37: EXPORT ..... 260
- 8.9 Accesos a tablas con instrucciones-SQL ..... 261
  - Introducción ..... 261
  - Una transacción ..... 262
  - Programar instrucciones SQL ..... 264
  - Resumen de softkeys ..... 264
  - SQL BIND ..... 265
  - SQL SELECT ..... 266
  - SQL FETCH ..... 269
  - SQL UPDATE ..... 270
  - SQL INSERT ..... 270
  - SQL COMMIT ..... 271
  - SQL ROLLBACK ..... 271



8.10	Introducción directa de una fórmula .....	272
	Introducción de la fórmula .....	272
	Reglas de cálculo .....	274
	Ejemplo .....	275
8.11	Parámetro de string .....	276
	Funciones del procesamiento de cadenas de texto .....	276
	Asignar parámetro de cadena de texto .....	277
	Parámetros de cadenas de texto en serie .....	278
	Convertir un valor numérico en un parámetro de string .....	279
	Copiar un string parcial desde un parámetro de string .....	280
	Convertir un parámetro de cadena de texto en un valor numérico .....	281
	Comprobación de un parámetro de string .....	282
	Calcular longitud de un parámetro de cadena de texto .....	283
	Comparar orden alfabético .....	284
8.12	Parámetros Q predeterminados .....	285
	Valores del PLC: Q100 a Q107 .....	285
	Radio de la hta. activo: Q108 .....	285
	Eje de la herramienta: Q109 .....	286
	Estado del cabezal: Q110 .....	286
	Estado del refrigerante: Q111 .....	286
	Factor de solapamiento: Q112 .....	286
	Indicación de cotas en el programa: Q113 .....	287
	Longitud de la herramienta: Q114 .....	287
	Coordenadas después de la palpación durante la ejecución del pgm .....	287
	Diferencia entre el valor real y el valor nominal en la medición automática de htas. con el TT 130 .....	288
	Inclinación del plano de mecanizado con ángulos matemáticos; coordenadas calculadas por el TNC para ejes giratorios .....	288
	Resultados de medición de ciclos de palpación (véase también el Modo de Empleo de Ciclos de Palpación) .....	289
8.13	Ejemplos de programación .....	291



## 9 Programación: funciones-auxiliares ..... 299

- 9.1 Introducción de funciones auxiliares M y STOP ..... 300
  - Nociones básicas ..... 300
- 9.2 Funciones auxiliares para el control de la ejecución del programa, cabezal y refrigerante ..... 301
  - Resumen ..... 301
- 9.3 Funciones auxiliares para la indicación de coordenadas ..... 302
  - Programación de coordenadas referidas a la máquina: M91/M92 ..... 302
  - Aproximación a las posiciones en un sistema de coordenadas no inclinado con plano inclinado de mecanizado activado: M130 ..... 304
- 9.4 Funciones auxiliares para el comportamiento en trayectoria ..... 305
  - Mecanizado de pequeños escalones de un contorno: M97 ..... 305
  - Mecanizado completo de esquinas abiertas del contorno: M98 ..... 307
  - Factor de avance para movimientos de profundización: M103 ..... 308
  - Avance en milímetros/vueltas del cabezal M136 ..... 309
  - Avance en arcos de círculo: M109/M110/M111 ..... 309
  - Cálculo previo del contorno con corrección de radio (LOOK AHEAD): M120 (opción de software Miscellaneous functions) ..... 310
  - Superposición de posicionamientos del volante durante la ejecución de un programa: M118 (opción de Software Miscellaneous functions) ..... 312
  - Retirada del contorno en dirección al eje de la herramienta: M140 ..... 313
  - Suprimir la supervisión del palpador: M141 ..... 314
  - Con Stop NC retirar automáticamente la herramienta del contorno: M148 ..... 315



## 10 Programación: Funciones especiales ..... 317

- 10.1 Resumen des las funciones especiales ..... 318
  - Menú principal Funciones especiales SPEC FCT ..... 318
  - Menú Especificaciones del programa ..... 319
  - Menú Funciones para mecanizados de contorno y de puntos ..... 319
  - Menü para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional ..... 320
- 10.2 Trabajar con ejes paralelos U, V y W ..... 321
  - Resumen ..... 321
  - FUNCIÓN PARAXCOMP DISPLAY ..... 322
  - FUNTION PARAXCOMP MOVE ..... 323
  - FUNCIÓN PARAXCOMP OFF ..... 324
  - FUNCIÓN PARAXMODE ..... 325
  - FUNCTION PARAXMODE OFF ..... 326



## 11 Programación: Mecanizado multieje ..... 327

- 11.1 Funciones para el mecanizado multieje ..... 328
- 11.2 La función PLANE: inclinación del plano de mecanizado (opción de software 1) ..... 329
  - Introducción ..... 329
  - Definir función PLANE ..... 331
  - Visualización de la posición ..... 331
  - Reiniciar la función PLANE ..... 332
  - Definir el plano de mecanizado mediante ángulos espaciales: PLANE SPATIAL ..... 333
  - Definir el plano de mecanizado mediante ángulos de proyección: PLANE PROJECTED ..... 335
  - Definir el plano de mecanizado mediante ángulos de Euler: PLANE EULER ..... 337
  - Definir el plano de mecanizado mediante dos vectores: PLANE VECTOR ..... 339
  - Definir el plano de mecanizado mediante tres puntos: PLANE POINTS ..... 341
  - Definir el plano de mecanizado mediante un único ángulo espacial incremental: PLANE RELATIVE ..... 343
  - Plano de mecanizado mediante el ángulo de eje: PLANE AXIAL (función FCL 3) ..... 344
  - Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE ..... 346
- 11.3 Fresado frontal en el plano inclinado (opción de software 2) ..... 350
  - Función ..... 350
  - Fresado frontal mediante desplazamiento incremental de un eje basculante ..... 350
  - Fresado frontal mediante vectores normales ..... 351
- 11.4 Funciones auxiliares para ejes giratorios ..... 352
  - Avance en mm/min en los ejes giratorios A, B, C: M116 (opción de software 1) ..... 352
  - Desplazamiento por el camino más corto en ejes giratorios: M126 ..... 353
  - Redondear la visualización del eje giratorio a un valor por debajo de 360°: M94 ..... 354
  - Mantener la posición del extremo de la herramienta durante el posicionamiento de los ejes basculantes (TCPM): M128 (opción de software 2) ..... 355
- 11.5 Corrección tridimensional de la herramienta (Opción de software 2) ..... 357
  - Introducción ..... 357
  - Definición de un vector normal ..... 358
  - Tipos de herramientas admisibles ..... 359
  - Empleo de otras herramientas: Valores delta ..... 359
  - Corrección 3D sin orientación de la hta. .... 360
  - Face Milling: Corrección 3D sin y con orientación de la herramienta ..... 360
  - Peripheral Milling: Corrección de radio 3D con orientación de la hta. .... 362



## 12 Funcionamiento manual y ajuste ..... 365

- 12.1 Conexión, desconexión ..... 366
  - Conexión ..... 366
  - Desconexión ..... 368
- 12.2 Desplazamiento de los ejes de la máquina ..... 369
  - Indicación ..... 369
  - Desplazar el eje con las teclas externas de dirección ..... 369
  - Posicionamiento por incrementos ..... 370
  - Desplazamiento con el volante electrónico HR 410 ..... 371
- 12.3 Revoluciones S, avance F y función auxiliar M ..... 372
  - Aplicación ..... 372
  - Introducción de valores ..... 372
  - Modificar la velocidad de cabezal y el avance ..... 373
- 12.4 Fijación del punto de referencia sin palpador 3D ..... 374
  - Indicación ..... 374
  - Preparación ..... 374
  - Fijar punto cero con las teclas de eje ..... 375
  - Gestión del punto de referencia con la tabla de presets ..... 376
- 12.5 Utilizar palpador 3D (opción de Software Touch probe functions) ..... 382
  - Resumen ..... 382
  - Selección del ciclo de palpación ..... 383
  - Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero ..... 384
  - Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets ..... 385
- 12.6 Calibrar palpador 3D (opción de Software Touch probe functions) ..... 386
  - Introducción ..... 386
  - Calibración de la longitud activa ..... 386
  - Calibración del radio activo y ajuste de la desviación del palpador ..... 387
  - Visualización de los valores calibrados ..... 388
- 12.7 Compensar inclinación de pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions) ..... 389
  - Introducción ..... 389
  - Calcular el giro básico ..... 389
  - Memorizar el giro básico en la tabla de presets ..... 390
  - Visualización del giro básico ..... 390
  - Anulación del giro básico ..... 390
- 12.8 Fijar el punto de referencia con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions) ..... 391
  - Resumen ..... 391
  - Fijar el punto de referencia en cualquier eje ..... 391
  - Esquina como punto de referencia ..... 392
  - Punto central del círculo como punto de referencia ..... 393
  - Medición de piezas con palpadores 3D ..... 394
  - Utilizar las funciones de palpación con palpadores mecánicos o relojes de medición ..... 397



12.9 Inclinación de plano de mecanizado (Opción de software 1) .....	398
Aplicación y funcionamiento .....	398
Sobrepasar los puntos de referencia en ejes basculantes .....	400
Visualización de posiciones en un sistema inclinado .....	400
Limitaciones al inclinar el plano de mecanizado .....	400
Activación de la inclinación manual .....	401



## **13 Posicionamiento manual ..... 403**

- 13.1 Programación y ejecución de mecanizados sencillos ..... 404
  - Empleo del posicionamiento manual ..... 404
  - Protección y borrado de programas desde \$MDI ..... 407



## 14 Test y ejecución del programa ..... 409

- 14.1 Gráficos (opción de Software Advanced graphic features) ..... 410
  - Aplicación ..... 410
  - Resumen: Vistas ..... 411
  - Vista en planta ..... 411
  - Representación en tres planos ..... 412
  - Representación 3D ..... 413
  - Ampliación de una sección ..... 414
  - Repetición de la simulación gráfica ..... 415
  - Determinación del tiempo de mecanizado ..... 416
- 14.2 Mostrar pieza en bruto en el espacio de mecanizado (opción de Software Advanced graphic features) ..... 417
  - Aplicación ..... 417
- 14.3 Funciones para la visualización del programa ..... 418
  - Resumen ..... 418
- 14.4 Test del programa ..... 419
  - Aplicación ..... 419
- 14.5 Ejecución de programa ..... 422
  - Aplicación ..... 422
  - Ejecutar el programa de mecanizado ..... 423
  - Interrupción del mecanizado ..... 424
  - Desplazamiento de los ejes de la máquina durante una interrupción ..... 425
  - Continuar con la ejecución del programa después de una interrupción ..... 426
  - Reentrada deseada al programa (proceso hasta una frase) ..... 427
  - Reentrada al contorno ..... 429
- 14.6 Arranque automático del programa ..... 430
  - Aplicación ..... 430
- 14.7 Saltar frases ..... 431
  - Aplicación ..... 431
  - Insertar el carácter "/" ..... 431
  - Borrar signo "/" ..... 431
- 14.8 Parada programada en la ejecución del programa ..... 432
  - Aplicación ..... 432



## 15 Funciones MOD ..... 433

- 15.1 Seleccionar la función MOD ..... 434
  - Selección de las funciones MOD ..... 434
  - Modificar ajustes ..... 434
  - Salir de las funciones MOD ..... 434
  - Resumen de funciones MOD ..... 435
- 15.2 Números de software ..... 436
  - Aplicación ..... 436
- 15.3 Introducción del código ..... 437
  - Aplicación ..... 437
- 15.4 Ajuste de las conexiones de datos ..... 438
  - Interfaces serie en el TNC 620 ..... 438
  - Aplicación ..... 438
  - Ajuste de la conexión RS-232 ..... 438
  - Ajuste de la VELOCIDAD EN BAUDIOS (baudRate) ..... 438
  - Ajustar protocolo (protocol) ..... 439
  - Ajustar bits de datos (dataBits) ..... 440
  - Comprobar la paridad (parity) ..... 440
  - Ajustar bits de parada (stopBits) ..... 440
  - Ajustar handshake (flowControl) ..... 440
  - Configuraciones para la transmisión de datos con el Software de PC del TNCserver ..... 441
  - Seleccionar el modo de funcionamiento del aparato externo (fileSystem) ..... 441
  - Software para transmisión de datos ..... 442
- 15.5 Conexión Ethernet ..... 444
  - Introducción ..... 444
  - Posibles conexiones ..... 444
  - Conectar el control a la red ..... 444
- 15.6 Selección de la visualización de posiciones ..... 450
  - Aplicación ..... 450
- 15.7 Selección del sistema métrico ..... 451
  - Aplicación ..... 451
- 15.8 Visualización de los tiempos de funcionamiento ..... 452
  - Aplicación ..... 452



## 16 Tablas y resúmenes ..... 453

- 16.1 Parámetros de usuario específicos de la máquina ..... 454
  - Aplicación ..... 454
- 16.2 Distribución de conectores y cable conexión para las conexión de datos ..... 462
  - Interfaz V.24/RS-232-C equipos HEIDENHAIN ..... 462
  - Aparatos que no son de la marca HEIDENHAIN ..... 463
  - Interface Ethernet de conexión RJ45 ..... 463
- 16.3 Información técnica ..... 464
- 16.4 Cambio de batería ..... 471







1

**Primeros pasos con el  
TNC 620**



## 1.1 Resumen

La intención de este capítulo es proporcionar a personas sin experiencia con el TNC las informaciones necesarias para familiarizarse rápidamente con las secuencias de mando más importantes. Informaciones detalladas a cada tema encontrará en la descripción correspondiente vinculada.

Este capítulo tratará los siguientes temas:

- Encender de la máquina
- Programar la primera pieza
- Comprobar gráficamente la primera pieza
- Ajustar herramientas
- Alinear la pieza
- Ejecutar la primera pieza



## 1.2 Encender de la máquina

### Confirmar interrupción de corriente y buscar puntos de referencia



El encendido y la búsqueda de los puntos de referencia son funciones que dependen de cada máquina. Rogamos consulten el manual de la máquina.

- ▶ Conectar la tensión de alimentación del TNC y de la máquina: el TNC iniciará el sistema operativo. Este proceso puede durar algunos minutos. A continuación, el TNC arriba en la pantalla muestra el diálogo Interrupción de corriente



- ▶ Pulsar la tecla CE: el TNC traduce el programa PLC



- ▶ Conectar la tensión del control: el TNC comprueba el funcionamiento de la PARADA DE EMERGENCIA y cambia al modo Buscar punto de referencia

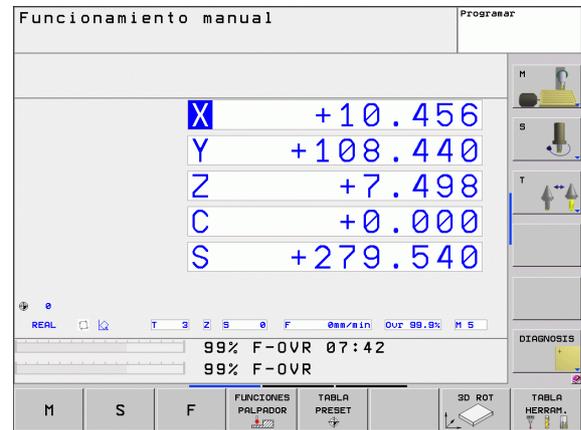


- ▶ Sobrepasar los puntos de referencia en la secuencia indicada: Pulsar para cada eje la tecla de arranque externa START. Si su máquina dispone de aparatos de medición para longitudes y ángulos absolutos, no se realiza la búsqueda de los puntos de referencia

Ahora, el TNC está preparado para funcionar y se encuentra en el modo de **Funcionamiento manual**.

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Buscar puntos de referencia: Véase "Conexión" en pág. 366
- Modos de funcionamiento: Véase "Memorizar/Editar programa" en pág. 63



## 1.3 Programar la primera pieza

### Seleccionar el modo de funcionamiento correcto

Sólo en el modo de funcionamiento Memorizar/Editar se pueden crear programas:



- Pulsar la tecla modo de funcionamiento: el TNC cambia al modo **Memorizar/Editar**

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modos de funcionamiento: Véase "Memorizar/Editar programa" en pág. 63

### Los elementos de mando más importantes del TNC

Funciones de diálogo	Tecla
Confirmar la entrada y activar la siguiente pregunta del diálogo	
Saltar la pregunta del diálogo	
Finalizar el diálogo antes de tiempo	
Interrumpir el diálogo, cancelar entradas	
Softkeys en pantalla con las que, según el modo de funcionamiento, se seleccionan las funciones	

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Crear y modificar programas: Véase "Editar un programa" en pág. 87
- Resumen de las teclas: Véase "Teclado del TNC" en pág. 2



## Iniciar un programa nuevo/Gestión de ficheros

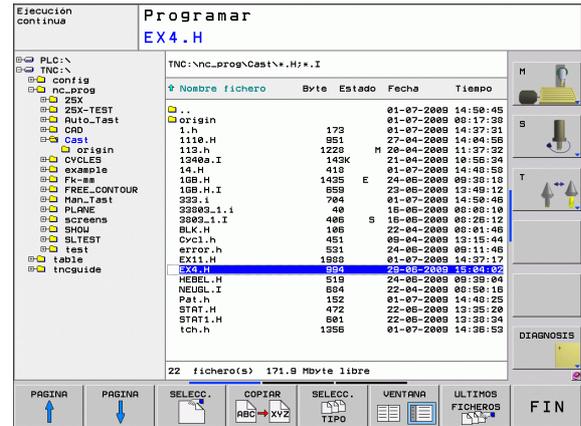
PGM  
MGT

- ▶ Pulsar la tecla PGM MGT: el TNC muestra la gestión de ficheros. La gestión de ficheros del TNC tiene una estructura parecida como la gestión de ficheros en un PC con el Windows Explorer. Con la gestión de ficheros se administran los datos en el disco duro del TNC.
- ▶ Con las teclas de flecha seleccionar la carpeta donde quiere abrir el fichero nuevo
- ▶ Introducir cualquier nombre de fichero con la extensión **.H**: el TNC, automáticamente abrirá un programa y solicita la unidad métrica del nuevo programa.
- ▶ Seleccionar la unidad métrica: Pulsar la softkey MM o PULG: el TNC iniciará automáticamente la definición de la pieza en bruto Ver "Definir una pieza en bruto" en pág. 40

El TNC genera automáticamente la primera y última frase del programa. Posteriormente, estas frases ya no se pueden modificar.

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Gestión de ficheros: Véase "Trabajar con la gestión de ficheros" en pág. 95
- Crear programa nuevo: Véase "Abrir e introducir programas" en pág. 81



## Definir una pieza en bruto

Después de abrir un programa nuevo, el TNC iniciará inmediatamente el diálogo para introducir la definición de la pieza en bruto. Como pieza en bruto siempre se define un cubo indicando el punto MIN y MAX siempre referido al punto de referencia elegido.

Después de abrir un programa nuevo, el TNC iniciará inmediatamente la definición de la pieza en bruto y solicita los datos de la pieza en bruto necesarios:

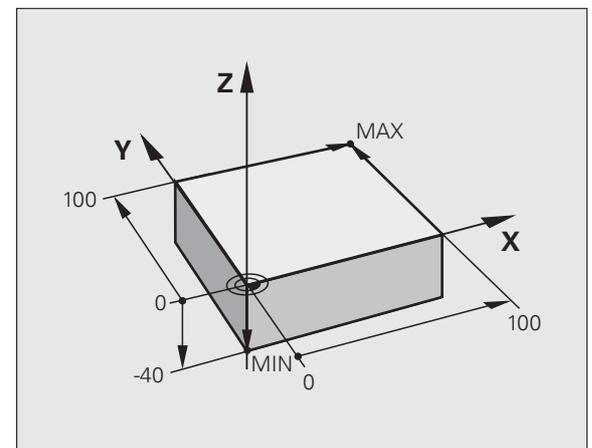
- ▶ **Plano mecanizado en gráfica: XY?**: introducir el eje de cabezal activo. Z es el ajuste por defecto, aceptar con la tecla ENT
- ▶ **Definición pieza bruto: mínimo X**: introducir la coordenada X más pequeña de la pieza en bruto respecto al punto de referencia, p. ej. 0, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Definición pieza bruto: mínimo Y**: introducir la coordenada Y más pequeña de la pieza en bruto respecto al punto de referencia, p. ej. 0, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Definición pieza bruto: mínimo Z**: introducir la coordenada Z más pequeña de la pieza en bruto respecto al punto de referencia, p. ej. -40, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Definición pieza bruto: máximo X**: introducir la coordenada X más grande de la pieza en bruto respecto al punto de referencia, p. ej. 100, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Definición pieza bruto: máximo Y**: introducir la coordenada Y más grande de la pieza en bruto respecto al punto de referencia, p. ej. 100, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Definición pieza bruto: máximo Z**: introducir la coordenada Z más grande de la pieza en bruto respecto al punto de referencia, p. ej. 0, confirmar con la tecla ENT: el TNC terminará el diálogo

### Ejemplo de frases NC

```
0 BEGIN PGM NUEVO MM
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0
3 END PGM NUEVO MM
```

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Definir la pieza en bruto: (véase pág. 82)



## Estructura de programas

Siempre cuando sea posible, los programas de mecanizado deberían ser parecidos. Con ello se mejora la claridad, acelera la programación y reduce las fuentes de posibles errores.

### Estructura de programa recomendada para mecanizados de contornos convencionales y sencillos

- 1 Llamar herramienta, definir eje de herramienta
- 2 Retirar la herramienta
- 3 Posicionamiento previo en la cercanía del punto de inicio del contorno
- 4 Realizar posicionamiento previo sobre la pieza o al mismo nivel, si es necesario, activar husillo/refrigerante
- 5 Aproximar al contorno
- 6 Mecanizar el contorno
- 7 Abandonar contorno
- 8 Retirar herramienta, terminar programa

Informaciones detallada respecto a este tema:

- Programación del contorno: Véase "Movimientos de la herramienta" en pág. 156

### Estructura de programa recomendada para programas con ciclos sencillos

- 1 Llamar herramienta, definir eje de herramienta
- 2 Retirar la herramienta
- 3 Definir posiciones de mecanizados
- 4 Definir ciclo de mecanizado
- 5 Llamar ciclo, activar husillo/refrigerante
- 6 Retirar herramienta, terminar programa

Informaciones detallada respecto a este tema:

- Programación de ciclos: ver Modo de Empleo Ciclos

### Ejemplo: Estructura de programa Programación de contornos

```

0 BEGIN PGM BSPCONT MM
1 BLK FORM 0.1 Z X... Y... Z...
2 BLK FORM 0.2 X... Y... Z...
3 TOOL CALL 5 Z S5000
4 L Z+250 R0 FMAX
5 L X... Y... R0 FMAX
6 L Z+10 R0 F3000 M13
7 APPR ... RL F500
...
16 DEP ... X... Y... F3000 M9
17 L Z+250 R0 FMAX M2
18 END PGM BSPCONT MM

```

### Ejemplo: Estructura de programa Programación de ciclos

```

0 BEGIN PGM BSBCYC MM
1 BLK FORM 0.1 Z X... Y... Z...
2 BLK FORM 0.2 X... Y... Z...
3 TOOL CALL 5 Z S5000
4 L Z+250 R0 FMAX
5 PATTERN DEF POS1( X... Y... Z... ) ...
6 CYCL DEF...
7 CYCL CALL PAT FMAX M13
8 L Z+250 R0 FMAX M2
9 END PGM BSBCYC MM

```



## Programar un contorno sencillo

El contorno mostrado en la imagen a la derecha se debe fresar en una pasada a la profundidad de 5 mm. La definición de la pieza en bruto ya está creada. Después de abrir un diálogo mediante una tecla de función introducir todos los datos solicitados por el TNC en la cabecera de la pantalla.



- ▶ Llamar herramienta: Introducir los datos de herramienta. Confirmar los datos cada vez con la tecla ENT, no olvidar el eje de herramienta.



- ▶ Retirar herramienta: pulsar la tecla de eje naranja Z para retirar en el eje de la herramienta e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. 250. Confirmar con la tecla ENT

- ▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?**  
confirmar con la tecla ENT: corrección de radio sin activar

- ▶ **Avance F=?** confirmar con la tecla ENT: desplazar en marcha rápida (FMAX)

- ▶ **Función auxiliar M?** confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida



- ▶ Preposicionar herramienta en el plano de mecanizado: pulsar la tecla de eje naranja X e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. -20

- ▶ Pulsar la tecla de eje naranja Y e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. -20. Confirmar con la tecla ENT

- ▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?**  
confirmar con la tecla ENT: corrección de radio sin activar

- ▶ **Avance F=?** confirmar con la tecla ENT: desplazar en marcha rápida (FMAX)

- ▶ **Función auxiliar M?** confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida

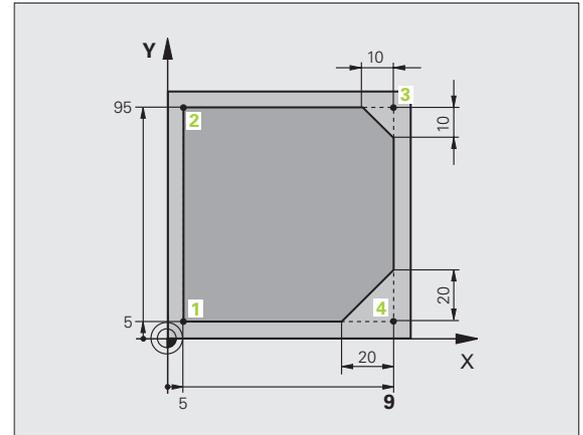


- ▶ Desplazar herramienta a profundidad: pulsar la tecla de eje naranja e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. -5. Confirmar con la tecla ENT

- ▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?**  
confirmar con la tecla ENT: corrección de radio sin activar

- ▶ **Avance F=?** Introducir avance de posicionamiento, p.ej., 3000 mm/min, confirmar con la tecla ENT

- ▶ **¿Función auxiliar M?** Activar husillo y refrigerante, p.ej. M13, confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida





- ▶ Aproximar a contorno: pulsar la tecla APPR/DEP: el TNC muestra una barra de botones con funciones de aproximación y de retirada



- ▶ Seleccionar la función de aproximación **APPR CT**: indicar las coordenadas del punto de inicio de contorno **1** en X y en Y, p.ej. 5/5, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **¿Ángulo del punto central?** Introducir el ángulo de entrada, p. ej. 90°, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **¿Radio del círculo?** Introducir el radio de entrada, p.ej., 8 mm, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?** confirmar con la softkey RL: activar la corrección de radio a la izquierda del contorno programado
- ▶ **Avance F=?** Introducir avance de mecanizado, p.ej., 700 mm/min, guardar con la tecla ENT



- ▶ Mecanizar contorno, aproximar a punto de contorno **2**: es suficiente la introducción de las informaciones cambiadas, es decir, introducir sólo la coordenada Y 95 y guardar los datos con la tecla END



- ▶ Aproximar a punto de contorno **3**: introducir coordenada X 95 y guardar con la tecla END



- ▶ Definir chaflán en el punto de contorno **3**: introducir ancho de chaflán 10 mm, guardar con la tecla END



- ▶ Aproximar a punto de contorno **4**: introducir coordenada y 5 y guardar con la tecla END



- ▶ Definir chaflán en el punto de contorno **4**: introducir ancho de chaflán 20 mm, guardar con la tecla END



- ▶ Aproximar a punto de contorno **1**: introducir coordenada X 5 y guardar con la tecla END





- ▶ Salida del contorno
- ▶ Seleccionar función de retirada DEP CT
- ▶ **¿Ángulo del punto central?** Introducir el ángulo de retirada, p. ej. 90°, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **¿Radio del círculo?** Introducir el radio de retirada, p.ej., 8 mm, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Avance F=?** Introducir avance de posicionamiento, p.ej., 3000 mm/min, confirmar con la tecla ENT
- ▶ **¿Función auxiliar M?** Desactivar refrigerante, p.ej. **M9**, confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida
- ▶ Retirar herramienta: pulsar la tecla de eje naranja Z para retirar en el eje de la herramienta e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. 250. Confirmar con la tecla ENT
- ▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?** confirmar con la tecla ENT: corrección de radio sin activar
- ▶ **Avance F=?** confirmar con la tecla ENT: desplazar en marcha rápida (**FMAX**)
- ▶ **¿Función auxiliar M?** Introducir **M2** para fin de programa, confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida

### Informaciones detallada respecto a este tema

- **Ejemplo completo con frases NC:** Véase "Ejemplo: Movimiento lineal y chaflán en cartesianas" en pág. 179
- Crear programa nuevo: Véase "Abrir e introducir programas" en pág. 81
- Aproximar a / retirar del contorno: Véase "Aproximación y salida del contorno" en pág. 162
- Programar contornos: Véase "Resumen de las funciones de trayectoria" en pág. 170
- Tipos de avance programables: Véase "Posibles introducciones de avance" en pág. 85
- Corrección del radio de herramienta: Véase "Corrección del radio de la herramienta" en pág. 150
- Funciones auxiliares M: Véase "Funciones auxiliares para el control de la ejecución del programa, cabezal y refrigerante" en pág. 301



## Elaboración de un programa de ciclos

Los taladros mostrados en la imagen a la derecha (profundidad 20 mm) se deben realizar con un ciclo de taladro estándar. La definición de la pieza en bruto ya está creada.



▶ Llamar herramienta: Introducir los datos de herramienta. Confirmar los datos cada vez con la tecla ENT, no olvidar el eje de herramienta.



▶ Retirar herramienta: pulsar la tecla de eje naranja Z para retirar en el eje de la herramienta e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. 250. Confirmar con la tecla ENT

▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?** confirmar con la tecla ENT: corrección de radio sin activar

▶ **Avance F=?** confirmar con la tecla ENT: desplazar en marcha rápida (FMAX)

▶ **Función auxiliar M?** confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida



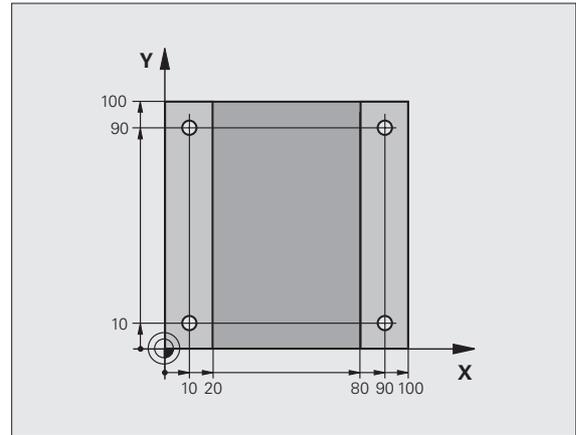
▶ Llamar el menú Ciclos



▶ Mostrar ciclos de taladro



▶ Seleccionar el ciclo de taladro estándar 200: el TNC inicia el diálogo para la definición del ciclo. Introducir paso a paso los parámetros solicitados por el TNC, confirmar la introducción cada vez con la tecla ENT. En la ventana a la derecha, el TNC muestra un gráfico con el parámetro de ciclo correspondiente.



Ejecución continua

Programar

Distancia de seguridad?

```

0 BEGIN PGM EX11 MM
1 J-RUN COMMENT
2 BLK FORM 0.1 Z X-195 V-40 Z-5
3 BLK FORM 0.2 X+30 V+40 Z+0
4 TOOL CALL 9 Z S1500
5 L Z+20 R0 FMAX M3
6 CVCL 0 200 10 00000
7 0200=2 ;DISTANCIA SEGURIDAD
8 0201=-15 ;PROFUNDIDAD
9 0202=+150 ;AVANCE PROFUNDIDAD
10 0203=+0.1 ;PASO PROFUNDIZACION
11 0210=+0 ;TIEMPO ESPERA ARRIBA
12 0205=+0 ;CORDO. SUPERFICIE
13 0204=+50 ;2A DIST. SEGURIDAD
14 0211=+0 ;TIEMPO ESPERA ABAJO
15 L X+0 V+0 R0 FMAX M3
16 L X+30 V+0 R0 FMAX M3
17 TOOL CALL 8 Z S3000 FZZZZ
18 L Z+20 R0 FMAX M3
19 CVCL DEF 14.0 CONTORNO
20 CVCL DEF 14.1 LABEL CONTORNO1 /2
21 CVCL DEF 20 DATOS DEL CONTORNO
22 01=-30 ;PROFUNDIDAD FRESDO
23 02=+1 ;SOLAPAM. TRAVESTORIA
24 03=+0 ;SOBREMEDIDA LATERAL
25 04=+0 ;SOBREMEDIDA PROFUND.
26 05=+0 ;CORDO. SUPERFICIE
27 06=+2 ;DISTANCIA SEGURIDAD
28 07=+50 ;ALTURA DE SEGURIDAD
29 08=+0 ;RADIO DE REDONDEO
30 08=-1 ;SENTIDO DE GIRO
31 CALL LBL Z
        
```



SPEC  
FCT

MECAN.  
CONTORNO  
/PUNTO

PATTERN  
DEF

PUNTO  
+

CYCL  
CALL

CYCLE  
CALL  
PRT

L  
/

- ▶ Llamar menú para funciones especiales
- ▶ Mostrar funciones para el mecanizado de puntos
- ▶ Seleccionar definición de modelo
- ▶ Seleccionar entrada de puntos: introducir las coordenadas de los 4 puntos, confirmar cada vez con la tecla ENT Después de la introducción del cuarto punto, guardar la frase con la tecla END
- ▶ Mostrar el menú para la definición de la llama de ciclo
- ▶ Ejecutar el ciclo de taladro sobre el modelo definido:
  - ▶ **Avance F=?** confirmar con la tecla ENT: desplazar en marcha rápida (**FMAX**)
  - ▶ **¿Función auxiliar M?** Activar husillo y refrigerante, p.ej. **M13**, confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida
  - ▶ Retirar herramienta: pulsar la tecla de eje naranja Z para retirar en el eje de la herramienta e introducir el valor para la posición que se debe buscar, p. ej. 250. Confirmar con la tecla ENT
  - ▶ **Corrección de radio: RL/RR/Sin correcc.?** confirmar con la tecla ENT: corrección de radio sin activar
  - ▶ **Avance F=?** confirmar con la tecla ENT: desplazar en marcha rápida (**FMAX**)
  - ▶ **¿Función auxiliar M?** Introducir **M2** para fin de programa, confirmar con la tecla END: el TNC guarda la frase de desplazamiento introducida

## Ejemplo de frases NC

0 BEGIN PGM C200 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	Definición de la pieza en bruto
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 5 Z S4500	Llamada a una herramienta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta
5 PATTERN DEF	Definición de posiciones de mecanizado
POS1 (X+10 Y+10 Z+0)	
POS2 (X+10 Y+90 Z+0)	
POS3 (X+90 Y+90 Z+0)	
POS4 (X+90 Y+10 Z+0)	



<b>6 CYCL DEF 200 TALADRO</b>	Definición del ciclo
Q200=2 ;DISTANCIA DE SEGURIDAD	
Q201=-20 ;PROFUNDIDAD	
Q206=250 ;PROFUNDIDAD DE PASO F	
Q202=5 ;PROFUNDIDAD DE PASO	
Q210=0 ;TPO. ESPERA ENCIMA	
Q203=-10 ;COORDENADAS SUPERFICIE	
Q204=20 ;2ª DISTANCIA DE SEGUR.	
Q211=0.2 ;TIEMPO DE ESPERA ABAJO	
<b>7 CYCL CALL PAT FMAX M13</b>	Husillo y refrigerante ON, llamar ciclo
<b>8 L Z+250 RO FMAX M2</b>	Retirar la herramienta, final del programa
<b>9 END PGM C200 MM</b>	

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Crear programa nuevo: Véase "Abrir e introducir programas" en pág. 81
- Programación de ciclos: ver Modo de Empleo Ciclos



## 1.4 Realizar un test gráfico de la primera pieza (opción de software Advanced graphic features)

### Seleccionar el modo de funcionamiento correcto

Sólo con el modo de funcionamiento Test de programa se pueden comprobar los programas:



- ▶ Pulsar la tecla modo de funcionamiento: el TNC cambia al modo **Test de programa**

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modos de funcionamiento del TNC: Véase "Modos de funcionamiento" en pág. 62
- Comprobar programas: Véase "Test del programa" en pág. 419

### Seleccionar tabla de herramientas para el test de programa

Este paso sólo es necesario si en el modo Test de programa todavía no hay ninguna tabla de herramientas activada



- ▶ Pulsar la tecla PGM MGT: el TNC muestra la gestión de ficheros



- ▶ Pulsar la tecla softkey SELECCIONAR TIPO: el TNC muestra un menú de softkeys para seleccionar el tipo de fichero que se quiere mostrar



- ▶ Pulsar la tecla MOSTRAR TODOS: el TNC muestra todos los ficheros memorizados en la ventana derecha



- ▶ Mover el campo resaltado a la izquierda sobre los directorios



- ▶ Mover el campo resaltado sobre el directorio **TNC:\**



- ▶ Mover el campo resaltado a la derecha sobre los ficheros



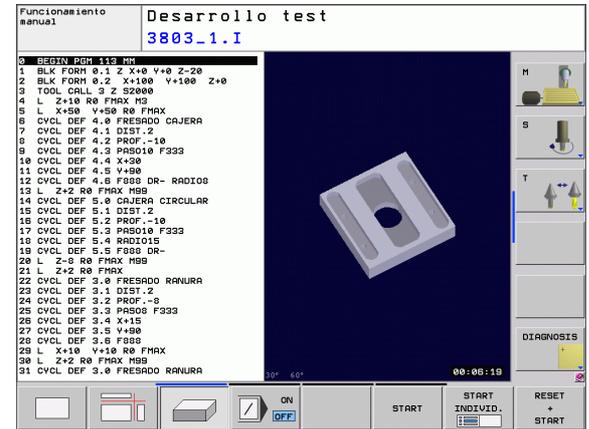
- ▶ Mover el campo resaltado sobre el fichero TOOL.T (tabla de herramientas activa), aceptar con la tecla ENT: TOOL.T contiene el estado **S** por lo que es activo para el test de programa



- ▶ Pulsar la tecla END: salir de la gestión de ficheros

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Gestión de herramientas: Véase "Introducir los datos de la herramienta en la tabla" en pág. 138
- Comprobar programas: Véase "Test del programa" en pág. 419



## Seleccionar el programa que se debe comprobar



▶ Pulsar la tecla PGM MGT: el TNC muestra la gestión de ficheros



▶ Pulsar la softkey ÚLTIMOS FICHEROS: el TNC abre una ventana superpuesta con los últimos ficheros seleccionados

▶ Con las teclas de flecha seleccionar el programa que se quiere comprobar, aceptar con la tecla ENT

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Seleccionar programa: Véase "Trabajar con la gestión de ficheros" en pág. 95

## Seleccionar distribución de pantalla y vista



▶ Pulsar la tecla para la selección de la distribución de pantalla: el TNC muestra todas las alternativas disponibles en la barra de botones



▶ Pulsar la softkey PROGRAMA + GRÁFICO: en la mitad izquierda de la pantalla, el TNC muestra el programa y en la mitad derecha la pieza en bruto

▶ Seleccionar la vista deseada mediante softkey



▶ Mostrar vista en planta



▶ Mostrar presentación en 3 planos



▶ Mostrar presentación 3D

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Funciones gráficas: Véase "Gráficos (opción de Software Advanced graphic features)" en pág. 410
- Realizar test de programa: Véase "Test del programa" en pág. 419



## Iniciar el test del programa



▶ Pulsar la softkey RESET + START: el TNC realiza una simulación del programa activo hasta una interrupción programada o hasta el final de programa

▶ Durante la simulación se puede conmutar entre las vistas mediante las softkeys



▶ Pulsar la tecla STOP: el TNC interrumpe el test de programa



▶ Pulsar la tecla START: el TNC continúa el test de programa después de una interrupción

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Realizar test de programa: Véase "Test del programa" en pág. 419
- Funciones gráficas: Véase "Gráficos (opción de Software Advanced graphic features)" en pág. 410



# 1.5 Ajuste de herramientas

## Seleccionar el modo de funcionamiento correcto

Las herramientas se ajustan dentro del modo de funcionamiento **Modo manual**:



- ▶ Pulsar la tecla modo de funcionamiento: el TNC cambia al modo **Modo manual**

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modos de funcionamiento del TNC: Véase "Modos de funcionamiento" en pág. 62

## Preparar y medir herramientas

- ▶ Colocar las herramientas necesarias in los mandriles de sujeción
- ▶ Medición con un aparato de preajuste de herramientas: medir las herramientas, anotar la longitud y el radio o transferirlos directamente a la máquina con un programa de transferencia
- ▶ Medición en la máquina: colocar herramientas en el cambiador de herramientas (véase pág. 52)

## La tabla de herramientas TOOL.T

En la tabla de herramientas TOOL.T (siempre guardada bajo **TNC:\TABLE\**) se memorizan los datos de herramienta como p. ej. longitud y radios, pero también otras informaciones específicas de la herramienta que el TNC requiere para la realización de diferentes funciones.

Para la introducción de datos de herramienta en la tabla de herramientas TOOL.T proceder como sigue:



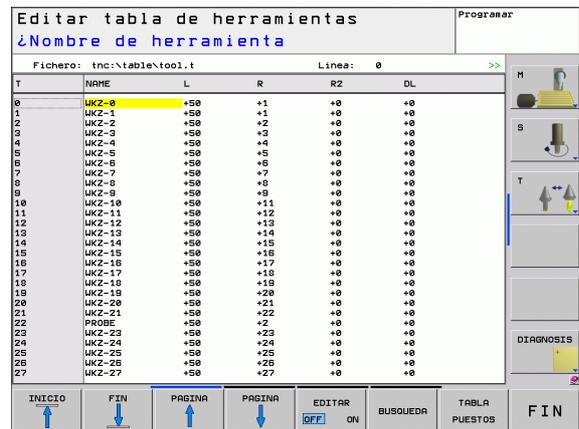
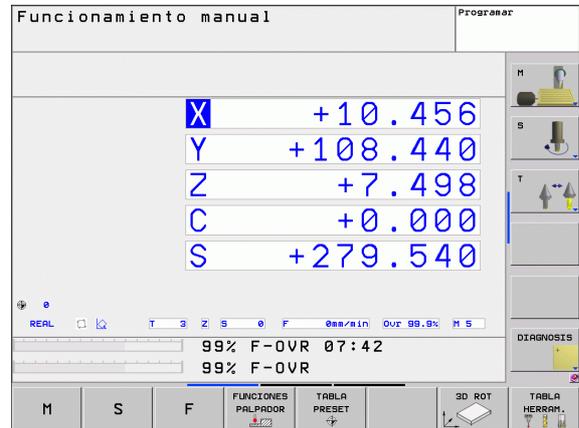
- ▶ Mostrar la tabla de herramientas: el TNC muestra de tabla de herramientas en forma de una tabla



- ▶ Modificar tabla de herramientas: colocar la softkey EDITAR en ON
- ▶ Con las teclas de flecha arriba/abajo seleccionar el número de la herramienta que se quiere modificar
- ▶ Con las teclas de flecha derecha/izquierda seleccionar los datos de herramienta que se quieren modificar
- ▶ Salir de la tabla de herramientas: pulsar la tecla END

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modos de funcionamiento del TNC: Véase "Modos de funcionamiento" en pág. 62
- Trabajar con la tabla de herramientas: Véase "Introducir los datos de la herramienta en la tabla" en pág. 138



## La tabla de posiciones TOOL\_P.TCH



El funcionamiento de la tabla posiciones depende de la máquina. Rogamos consulten el manual de la máquina.

En la tabla de posiciones TOOL\_P.TCH (siempre guardada bajo **TNC:\TABLE\**) se determina con qué herramientas está equipado su almacén de herramientas.

Para la introducción de datos en la tabla de posiciones TOOL\_P.TCH proceder como sigue:



- ▶ Mostrar la tabla de herramientas: el TNC muestra de tabla de herramientas en forma de una tabla



- ▶ Mostrar la tabla de posiciones: el TNC muestra de tabla de posiciones en forma de una tabla
- ▶ Modificar tabla de posiciones: colocar la softkey EDITAR en ON
- ▶ Con las teclas de flecha arriba/abajo seleccionar el número de la posición que se quiere modificar
- ▶ Con las teclas de flecha derecha/izquierda seleccionar los datos que se quieren modificar
- ▶ Salir de la tabla de posiciones: pulsar la tecla END

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modos de funcionamiento del TNC: Véase "Modos de funcionamiento" en pág. 62
- Trabajar con la tabla de posiciones: Véase "Tabla de posiciones para cambiador de herramientas" en pág. 144



## 1.6 Alinear la pieza

### Seleccionar el modo de funcionamiento correcto

Las herramientas se ajustan dentro del modo de funcionamiento **Modo manual** o **Volante manual**



- ▶ Pulsar la tecla modo de funcionamiento: el TNC cambia al modo **Modo manual**

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Funcionamiento manual: Véase "Desplazamiento de los ejes de la máquina" en pág. 369

### Fijar la pieza

Fijar la pieza con un dispositivo de sujeción sobre la mesa de la máquina. Si su máquina dispone de un sistema palpador 3D no es necesario el ajuste paralelo al eje de la pieza.

Si su máquina no dispone de un sistema palpador 3D se debe ajustar la pieza de tal manera que se encuentra fijada paralelamente a los ejes de la máquina.



## Alinear pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe function)

- ▶ Entrar el palpador 3D: en el modo de funcionamiento MDI (MDI = Manual Data Input) realizar una frase **TOOL CALL** indicando el eje de herramienta y a continuación seleccionar de nuevo el modo **Funcionamiento manual** (dentro del modo MDI se pueden ejecutar todas las frases NC frase a frase e independientemente entre sí)



- ▶ Seleccionar las funciones de palpación: el TNC muestra las funciones disponibles en la barra de botones



- ▶ Medir giro básico: el TNC muestra el menú de giro básico. Para registrar el giro básico, palpar dos puntos en la recta de la pieza
- ▶ Preposicionar el sistema de palpación con las teclas de dirección cerca del primer punto de palpación
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación mediante softkey
- ▶ Pulsar NC-Start: el sistema de palpación se desplaza en la dirección definida hasta tocar la pieza y vuelve automáticamente al punto de salida.
- ▶ Preposicionar el sistema de palpación con las teclas de dirección cerca del segundo punto de palpación
- ▶ Pulsar NC-Start: el sistema de palpación se desplaza en la dirección definida hasta tocar la pieza y vuelve automáticamente al punto de salida.
- ▶ A continuación el TNC muestra el giro básico detectado
- ▶ Aceptar el valor indicado como giro activo mediante la softkey FIJAR GIRO BÁSICO. Para abandonar el menú, pulsar la softkey FIN

### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modo de funcionamiento MDI: Véase "Programación y ejecución de mecanizados sencillos" en pág. 404
- Alinear pieza: Véase "Compensar inclinación de pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)" en pág. 389



## Fijar el punto de referencia con palpador 3D (opción de Software Touch probe function)

- ▶ Entrar el palpador 3D: en el modo de funcionamiento MDI realizar una frase **TOOL CALL** indicando el eje de herramienta y a continuación seleccionar de nuevo el modo **Funcionamiento manual**



- ▶ Seleccionar las funciones de palpación: el TNC muestra las funciones disponibles en la barra de botones



- ▶ Por ejemplo, situar el punto de referencia en una esquina de la pieza
- ▶ Posicionar el palpador cerca del primer punto de palpación en la primera arista de la pieza
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación mediante softkey
- ▶ Pulsar NC-Start: el sistema de palpación se desplaza en la dirección definida hasta tocar la pieza y vuelve automáticamente al punto de salida.
- ▶ Preposicionar el sistema de palpación con las teclas de dirección cerca del segundo punto de palpación en la primera arista de la pieza
- ▶ Pulsar NC-Start: el sistema de palpación se desplaza en la dirección definida hasta tocar la pieza y vuelve automáticamente al punto de salida.
- ▶ Preposicionar el sistema de palpación con las teclas de dirección cerca del primer punto de palpación en la segunda arista de la pieza
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación mediante softkey
- ▶ Pulsar NC-Start: el sistema de palpación se desplaza en la dirección definida hasta tocar la pieza y vuelve automáticamente al punto de salida.
- ▶ Preposicionar el sistema de palpación con las teclas de dirección cerca del segundo punto de palpación en la segunda arista de la pieza
- ▶ Pulsar NC-Start: el sistema de palpación se desplaza en la dirección definida hasta tocar la pieza y vuelve automáticamente al punto de salida.
- ▶ A continuación el TNC muestra las coordenadas para el punto esquina determinado
- ▶ Colocar 0: pulsar la softkey FIJAR PUNTO REFERENCIA
- ▶ Salir del menú con la softkey FIN



### Informaciones detallada respecto a este tema

- Fijar puntos de referencia: Véase "Fijar el punto de referencia con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)" en pág. 391



## 1.7 Ejecutar la primera pieza

### Seleccionar el modo de funcionamiento correcto

Los programas se pueden ejecutar o en el modo de funcionamiento Ejecución de programa frase a frase o en el modo Ejecución de programa continua



- ▶ Pulsar la tecla modo de funcionamiento: el TNC cambia al modo **Ejecución de programa frase a frase**, el TNC ejecuta el programa frase a frase. Cada frase se debe confirmar con la tecla START.



- ▶ Pulsar la tecla modo de funcionamiento: el TNC cambia al modo **Ejecución de programa continua**, el TNC ejecuta el programa hasta una interrupción de programa o hasta el final.

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Modos de funcionamiento del TNC: Véase "Modos de funcionamiento" en pág. 62
- Ejecutar programas: Véase "Ejecución de programa" en pág. 422

### Seleccionar el programa que se debe ejecutar



- ▶ Pulsar la tecla PGM MGT: el TNC muestra la gestión de ficheros



- ▶ Pulsar la softkey ÚLTIMOS FICHEROS: el TNC abre una ventana superpuesta con los últimos ficheros seleccionados
- ▶ Si es necesario, con las teclas de flecha seleccionar el programa que se quiere ejecutar, aceptar con la tecla ENT

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Gestión de ficheros: Véase "Trabajar con la gestión de ficheros" en pág. 95

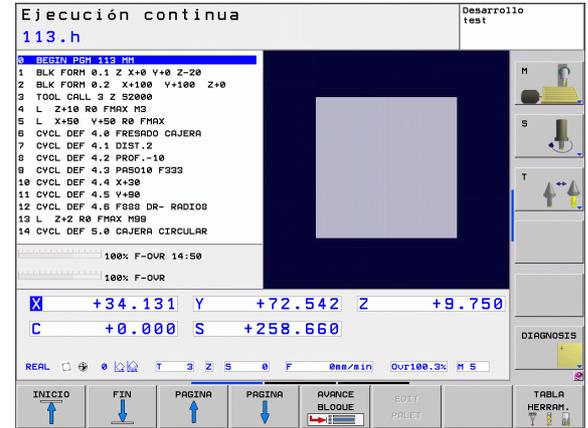
### Iniciar programa



- ▶ Pulsar la tecla NC-Start: el TNC ejecuta el programa activo

#### Informaciones detallada respecto a este tema

- Ejecutar programas: Véase "Ejecución de programa" en pág. 422





# 2

**Introducción**



## 2.1 La TNC 620

Los TNCs de HEIDENHAIN son controles numéricos programables en el taller, con los cuales se pueden programar mecanizados de fresado y de rosca directamente en la máquina con lenguaje conversacional HEIDENHAIN, fácilmente comprensible. Este control es apropiado para su empleo en fresadoras y mandrinadoras, así como en centros de mecanizado con un total de hasta 5 ejes. Además se puede programar la posición angular del cabezal.

El campo de control y la representación de pantalla están representados de forma visible, de forma que todas las funciones se pueden alcanzar de forma fácil y rápida.

### Programación: diálogo en lenguaje conversacional HEIDENHAIN y DIN/ISO

La elaboración de programas es especialmente sencilla con el diálogo en lenguaje conversacional HEIDENHAIN. Con el gráfico de programación se representan los diferentes pasos del mecanizado durante la introducción del programa. Adicionalmente se dispone de la programación libre de contornos FK, cuando no existe un plano acotado. La simulación gráfica del mecanizado de la pieza es posible tanto durante el test del programa como durante la ejecución del mismo.

Además, es posible programar los TNCs según DIN/ISO o en el funcionamiento DNC.

Es posible introducir y probar un programa mientras que el otro efectúa el mecanizado de la pieza.

### Compatibilidad

Las funciones del TNC 620 no se corresponden con las funciones de los controles de la serie TNC 4xx e iTNC 530. Por ello, el TNC 620 sólo puede ejecutar de manera limitada los programas de mecanizado que han sido generados en controles numéricos HEIDENHAIN (a partir del TNC 150 B). En caso de que las frases NC contengan elementos no válidos, el TNC las marcará al abrir el fichero como frases de ERROR.



En este contexto, observe también la descripción exhaustiva de la diferencias existentes entre el iTNC 530 y el TNC 620 Ver "Comparación de las funciones del TNC 620 y del iTNC 530" en pág. 481.



## 2.2 Pantalla y teclado

### Pantalla

El TNC se suministra con una pantalla plana TFT de 15 pulgadas (ver imagen arriba a la derecha).

#### 1 Línea superior

Cuando el TNC está conectado, se visualiza en la línea superior de la pantalla el modo de funcionamiento seleccionado: los funcionamientos de máquina a la izquierda y los funcionamientos de programación a la derecha. En la ventana más grande de la línea superior se indica el modo de funcionamiento en el que está activada la pantalla: aquí aparecen preguntas del diálogo y avisos de error (excepto cuando el TNC sólo visualiza el gráfico).

#### 2 Softkeys

El TNC muestra en la línea inferior otras funciones en una carátula de softkeys. Estas funciones se seleccionan con las teclas que hay debajo de las mismas. Como indicación de que existen más carátulas de softkeys, aparecen unas líneas horizontales directamente sobre dicha carátula. Hay tantas líneas como carátulas y se conmutan con las teclas cursoras negras situadas a los lados. La barra activa de softkeys es más brillante que las otras.

#### 3 Teclas de selección de softkeys

#### 4 Conmutación de la carátula de softkeys

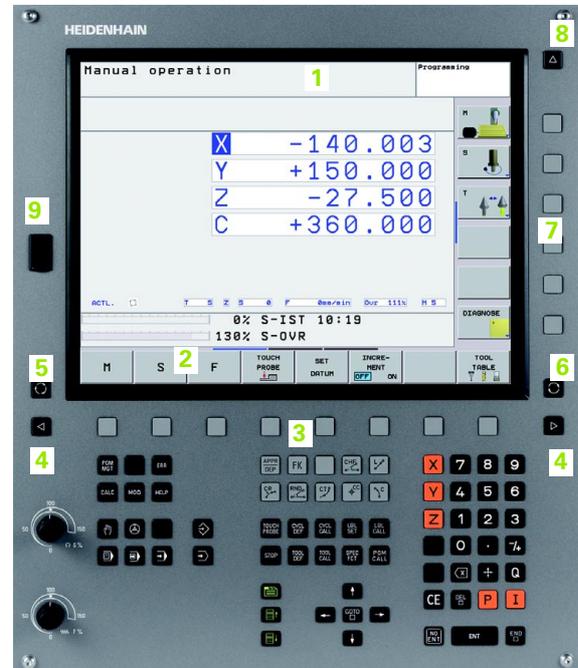
#### 5 Selección de la subdivisión de la pantalla

#### 6 Tecla de conmutación para los modos de funcionamiento Máquina y Programación

#### 7 Teclas de selección para softkeys del fabricante de la máquina

#### 8 Carátulas de softkey para el fabricante de la máquina

#### 9 Puerto USB



### Determinar la subdivisión de la pantalla

El usuario selecciona la subdivisión de la pantalla: De esta forma el iTNC indica, p.ej., en el modo de funcionamiento MEMORIZAR/EDITAR PROGRAMA, un programa en la ventana izquierda, mientras que en la ventana derecha p.ej. se representa simultáneamente un gráfico de programación. Alternativamente es posible visualizar en la ventana derecha la división de programa o finalmente el programa en una ventana grande. La ventana que el TNC visualiza depende del modo de funcionamiento seleccionado.

Determinar la subdivisión de la pantalla:



Pulsar la tecla de conmutación de la pantalla: la barra de softkeys indica las posibles subdivisiones de la pantalla, Véase "Modos de funcionamiento" en pág. 62



Selección de la subdivisión de la pantalla mediante softkey

## Teclado

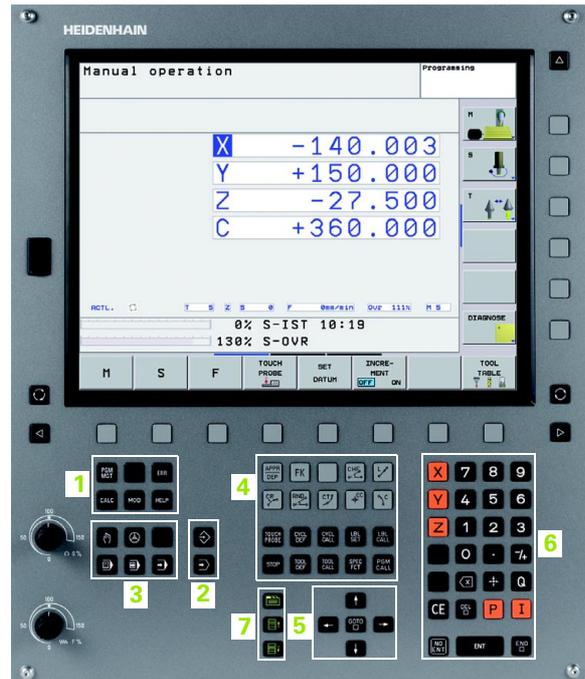
El TNC 620 se suministra con un teclado integrado. El cuadro superior derecho muestra los elementos del teclado de control:

- 1 ■ Gestión de ficheros
  - Calculadora
  - Función MOD
  - Función HELP
- 2 Modos de Programación
- 3 Modos de funcionamiento Máquina
- 4 Apertura de los diálogos de programación
- 5 Teclas cursoras e indicación de salto GOTO
- 6 Introducción de cifras y selección del eje
- 7 Teclas de navegación

Las funciones de las teclas individuales se encuentran resumidas en la primera página.



Las teclas externas, como p.ej. NC-START o NC-STOP, se describen en el manual de la máquina.



## 2.3 Modos de funcionamiento

### Funcionamiento Manual y Volante El.

El ajuste de la máquina se realiza en el modo de funcionamiento manual. En este modo de funcionamiento se pueden posicionar de forma manual o por incrementos los ejes de la máquina, fijar los puntos de referencia e inclinar el plano de mecanizado.

La forma de funcionamiento del volante electrónico le ayuda a desplazar manualmente los ejes de la máquina con un volante electrónico HR.

**Softkeys para la subdivisión de la pantalla** (seleccionar según lo descrito anteriormente)

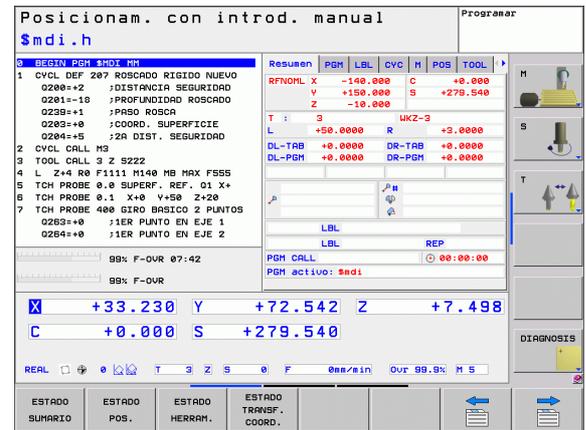
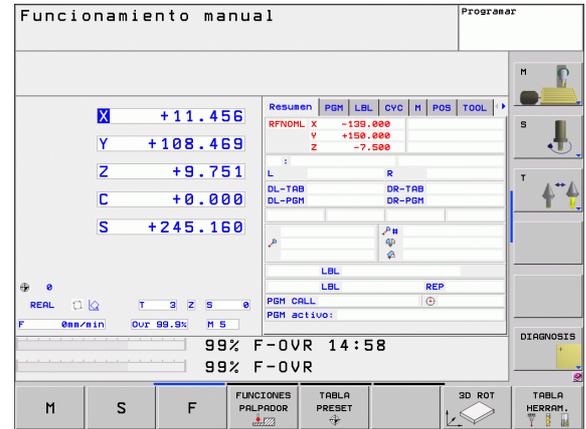
Ventana	Softkey
Posiciones	POSICION
Izquierda: posiciones, derecha: visualización de estado	POSICION + ESTADO

### Posicionamiento manual

En este modo de funcionamiento se programan desplazamientos sencillos, p.ej. para el fresado de superficies o el posicionamiento previo.

**Softkeys para la subdivisión de la pantalla**

Ventana	Softkey
Editar	PROGRAMA
Izquierda: programa, derecha: visualización de estados	PGM + ESTADO

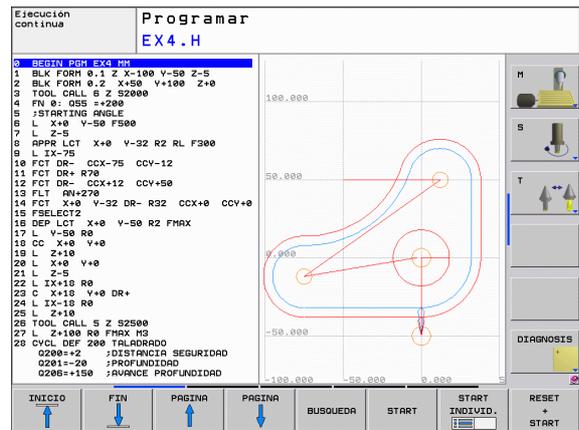


## Memorizar/Editar programa

Los programas de mecanizado se elaboran en este modo de funcionamiento. La programación libre de contornos, los diferentes ciclos y las funciones de parámetros Q ofrecen diversas posibilidades para la programación. El gráfico de programación puede mostrar los desplazamientos programados, si se desea.

### Softkeys para la subdivisión de la pantalla

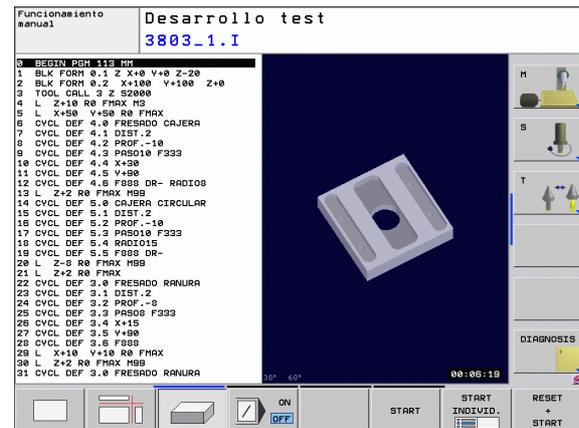
Ventana	Softkey
Editar	PROGRAMA
Izquierda: programa, derecha: estructuración del programa	ESTRUCT. PROGRAMA
Izquierda: programa, derecha: gráfico de programación	GRAFICO PROGRAMA



## Test de programa

El TNC simula programas y partes del programa en el modo de funcionamiento Test del programa, para p.ej. encontrar incompatibilidades geométricas, falta de indicaciones o errores en el programa y daños producidos en el espacio de trabajo. La simulación se soporta gráficamente con diferentes vistas (opción de Software **Advanced graphic features**).

Softkeys para la subdivisión de la pantalla: Véase "Ejecución continua del programa y ejecución del programa frase a frase" en pág. 64.



## Ejecución continua del programa y ejecución del programa frase a frase

En la EJECUCION CONTINUA DEL PROGRAMA el TNC ejecuta un programa de mecanizado de forma continua hasta su final o hasta una interrupción manual o programada. una interrupción se puede volver a continuar con la ejecución del programa.

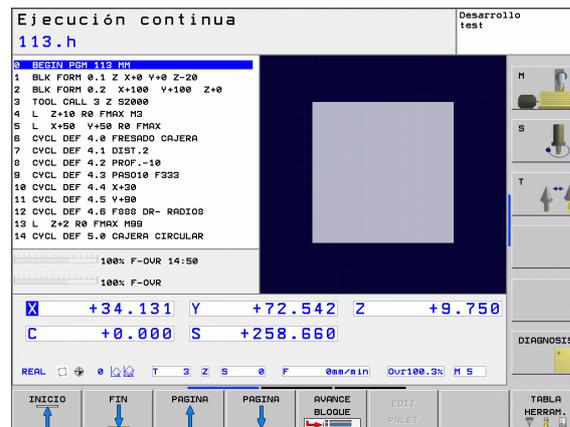
En el desarrollo del programa frase a frase se inicia cada frase con el pulsador externo de arranque START.

### Softkeys para la subdivisión de la pantalla

Ventana	Softkey
Editar	PROGRAMA
Izquierda: programa, derecha: estructuración del programa	ESTRUCT. + PROGRAMA
Izquierda: programa, derecha: estado	PGM + ESTADO
A la izquierda: programa, a la derecha: gráfico (opción de Software <b>Advanced graphic features</b> )	GRAFICO + PROGRAMA
Gráfico (opción de Software <b>Advanced graphic features</b> )	GRAFICOS

### Sofkeys para la subdivisión de la pantalla en tablas de palets (opción de software **Pallet management**)

Ventana	Softkey
Tablas de palets	PALET
Izquierda: programa, derecha: tabla de palets	GRAFICO + PALET
Izquierda: tabla de palets, derecha: estado	PALET + ESTADO



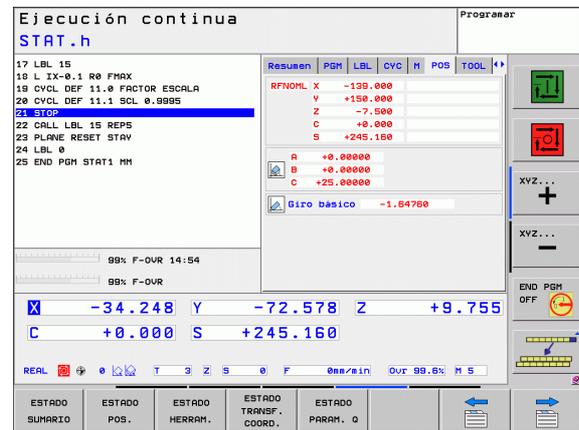
## 2.4 Visualización de estado

### Visualización de estados "general"

La visualización de estados general en la zona inferior de la pantalla informa del estado actual de la máquina. Aparece automáticamente en los modos de funcionamiento

- Ejecución del programa frase a frase y ejecución continua, mientras no se seleccione exclusivamente la visualización "Gráfico", y en el
- Posicionamiento manual.

En el modo de funcionamiento Manual y en Volante electrónico aparece la visualización de estados en la ventana grande.



**Ejecución continua** Programar

**STAT.h**

Resumen	PGM	LBL	CYC	M	POS	TOOL
RFNOHL X	-138.000					
V	+150.000					
Z	-7.500					
C	+0.000					
S	+245.160					
A	+0.00000					
B	+0.00000					
C	+25.00000					
Giro básico	-1.84780					

98% F-OVR 14:54  
98% F-OVR

**X** -34.248    **Y** -72.578    **Z** +9.755  
**C** +0.000    **S** +245.160

REAL 0 0 0 0 T 3 Z S 0 F 000/Min OUT 99.6% M 5

ESTADO SUMARIO    ESTADO POS.    ESTADO HERRAM.    ESTADO TRANSF. COORD.    ESTADO PARAM. Q

### Informaciones de la visualización de estados

Símbolo	Significado
<b>REAL</b>	Coordenadas reales o nominales de la posición actual
<b>XYZ</b>	Ejes de la máquina: el TNC indica los ejes auxiliares en minúsculas. El constructor de la máquina determina la secuencia y el número de ejes visualizados. Rogamos consulten el manual de su máquina
<b>FSM</b>	La visualización del avance en pulgadas corresponde a una décima parte del valor activado. Revoluciones S, avance F y función auxiliar activada M
*	Se ha iniciado la ejecución del programa
	El eje está bloqueado
	El eje puede desplazarse con el volante
	Los ejes se desplazan teniendo en cuenta el giro básico
	Los ejes se desplazan en el plano de mecanizado inclinado
<b>TC PM</b>	La función M128 (TCPM) está activada
	no hay ningún programa activo
	Se ha iniciado el programa
	Se ha parado el programa
	Se ha interrumpido el programa

## Visualizaciones de estado adicionales

Las visualizaciones de estados adicionales suministran información detallada sobre el desarrollo del programa. Se pueden activar en todos los modos de funcionamiento, excepto en el modo de funcionamiento Memorizar/Editar programas.

### Conexión de la visualización de estados adicional



Llamar a la carátula de softkeys para la subdivisión de la pantalla



Seleccionar la representación de pantalla con la visualización de estados adicional: el TNC visualiza en la mitad derecha de la pantalla el formulario de estado **Resumen**

### Seleccionar la visualización de estados adicional



Conmutar la carátula de softkeys hasta que aparezca la softkey STATUS



Seleccionar la visualización de estados adicional directamente mediante softkey, p. ej. posiciones y coordenadas, o



Seleccionar la vista deseada mediante la conmutación de softkeys

A continuación se describen las visualizaciones de estado disponibles, que pueden seleccionarse directamente mediante softkeys o conmutación de softkeys.



Tener en cuenta que algunas de las informaciones de estado descritas a continuación estén disponibles al habilitar la opción de software correspondiente en el TNC.



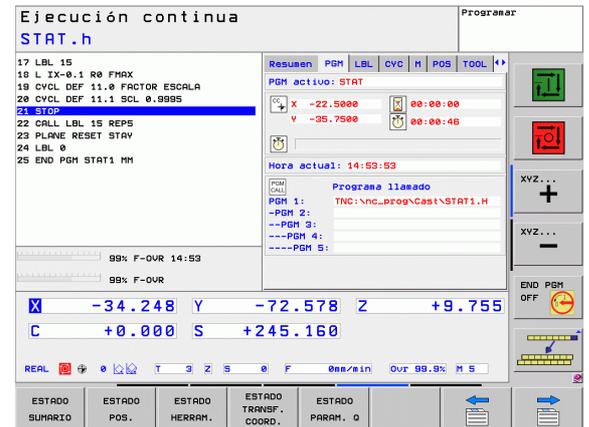
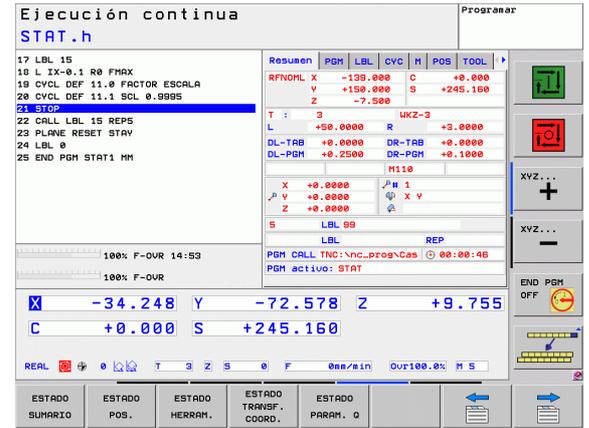
## Resumen

El TNC visualiza el formulario de estado **Resumen** tras conectar el TNC, si se ha seleccionado la división de pantalla PROGRAMA+ESTADO (o bien POSICION + ESTADO). El formulario resumido contiene un resumen de las informaciones de estado más importantes, que también pueden encontrarse distribuidas en los correspondiente formularios detallados.

Softkey	Significado
ESTADO SUMARIO	Visualización de posiciones
	Informaciones de herramienta
	Funciones M activas
	Transformaciones de coordenadas activas
	Subprograma activo
	Repetición parcial del programa activa
	Programa llamado con <b>PGM CALL</b>
	Tiempo de mecanizado actual
	Nombre del programa principal activo

## Información general del programa (solapa PGM)

Softkey	Significado
No es posible la selección directa	Nombre del programa principal activo
	Punto central del círculo CC (polo)
	Contador del tiempo de espera
	Tiempo de mecanizado después de simular por completo el programa en el modo de funcionamiento <b>test de programa</b>
	Tiempo de mecanizado actual en %
	Hora actual
	Programas llamados

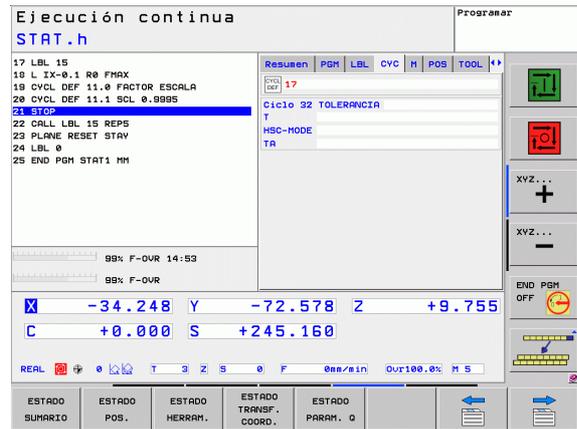
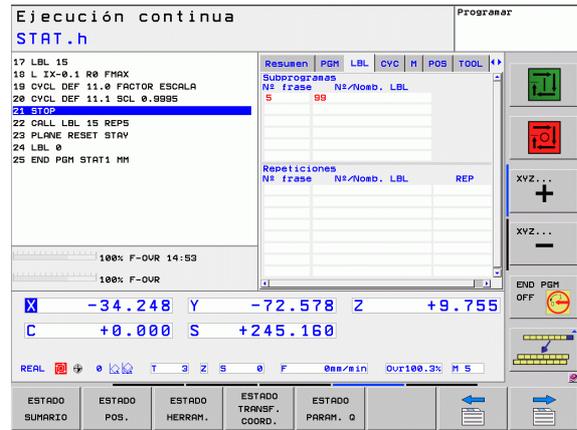


### Repetición de partes de un programa/Subprogramas (solapa LBL)

Softkey	Significado
No es posible la selección directa	Repeticiones parciales de programa activadas con su número de frase, número de etiqueta (Label) y cantidad de repeticiones programadas o aún no realizadas
	Números activos de subprograma con su número de frase, en el que fue llamado el subprograma y el número de label que fue llamado

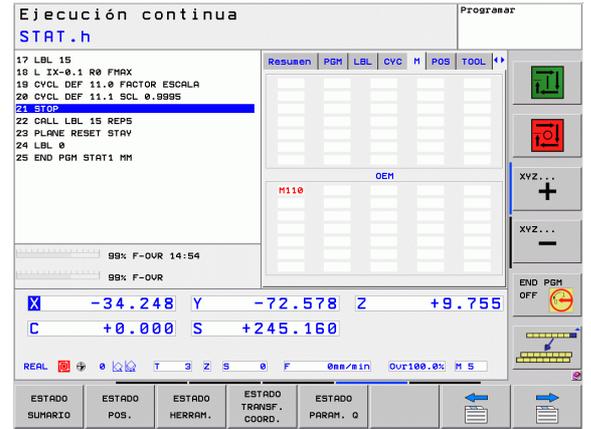
### Informaciones de los ciclos estándar (solapa CYC)

Softkey	Significado
No es posible la selección directa	Ciclo de mecanizado activado
	Valores activos del ciclo 32 Tolerancia



## Funciones auxiliares activas M (solapa M)

Softkey	Significado
No es posible la selección directa	Lista de las funciones M activadas, con un significado determinado
	Lista de las funciones M activas ajustadas por el fabricante de máquina

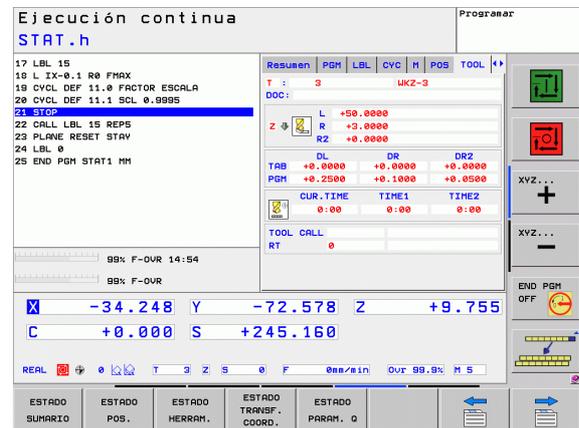
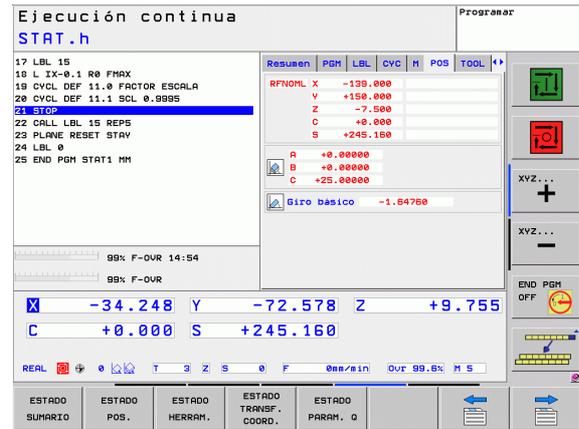


### Posiciones y coordenadas (solapa POS)

Softkey	Significado
ESTADO POS.	Tipo de visualización de posiciones, p.ej. posición real
	Ángulo de inclinación para el plano de mecanizado
	Ángulo del giro básico

### Informaciones de las herramientas (solapa TOOL)

Softkey	Significado
ESTADO HERRAM.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Visualización T: nº y nombre de la herramienta</li> <li>Visualización RT: nº y nombre de la hta. gemela</li> </ul>
	Eje de la herramienta
	Longitud y radios de la herramienta
	Sobremedidas (valores delta) de la tabla de herramientas (TAB) y del <b>TOOL CALL</b> (PGM)
	Tiempo de vida, máximo tiempo de vida (TIME 1) y máximo tiempo de vida con <b>TOOL CALL</b> (TIME 2)
	Visualización de la herramienta activada y de la (siguiente) herramienta gemela



## Medición de herramienta (solapa TT)



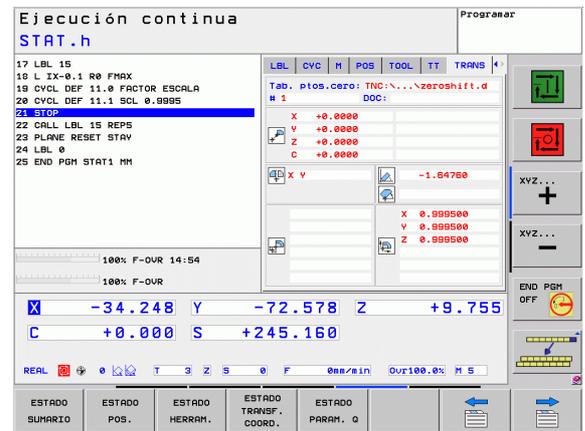
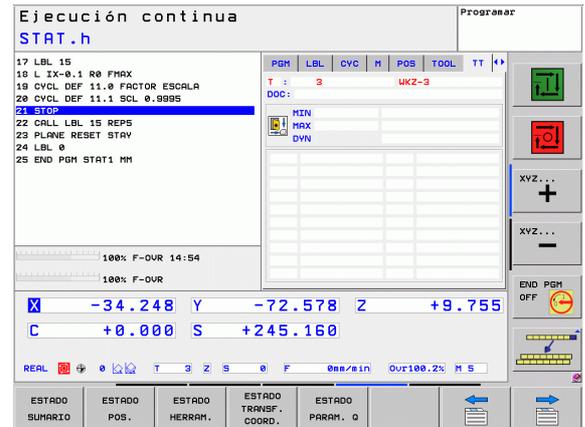
El TNC solamente visualiza la solapa TT, si la función está activa en la máquina.

Softkey	Significado
No es posible la selección directa	Número de la herramienta que se quiere medir
	Visualización de la medición del radio o de la longitud de la hta.
	Valores MIN y MAX, medición individual de cuchillas y resultado de la medición con herramienta girando (DYN)
	Número de cuchilla de la herramienta con valor de medida correspondiente. El asterisco debajo del valor de medida muestra que la tolerancia de la tabla de herramientas se ha sobrepasado

## Cálculo de coordenadas (solapa TRANS)

Softkey	Significado
ESTADO TRANSF. COORD.	Nombre de la tabla de puntos cero activa
	Número del punto cero activo (#), comentario de la fila activa del número del punto cero activo ( <b>DOC</b> ) del ciclo 7
	Desplazamiento del punto cero activado (ciclo 7); El TNC muestra un desplazamiento del punto cero activado hasta en 8 ejes
	Ejes reflejados (ciclo 8)
	Giro básico activo
	Angulo de giro activo (ciclo 10)
	Factor/es de escala activado/s (ciclos 11 / 26); El TNC muestra un factor de escala activado hasta en 6 ejes
	Punto central de la escala activada

Véase Modo de Empleo, ciclos para la traslación de coordenadas.



## 2.5 Accesorios: Palpadores 3D y volantes electrónicos de HEIDENHAIN

### Palpadores 3D (opción de Software Touch probe function)

Con los diferentes palpadores 3D de HEIDENHAIN se puede:

- Ajustar piezas automáticamente
- Fijar de forma rápida y precisa puntos de referencia
- Realizar mediciones en la pieza durante la ejecución del programa
- Medir y comprobar herramientas



Todas las funciones de palpación se describen en el Modo de Empleo Programación de ciclos. Si precisan dicho Modo de Empleo, rogamos se pongan en contacto con HEIDENHAIN. ID: 679 295-xx.

### Palpadores digitales TS 220, TS 640 y TS 440

Estos sistemas de palpación son especialmente adecuados para el ajuste de pieza automático, para fijar el punto de referencia o para mediciones en la pieza. El TS 220 transmite las señales de conmutación a través de un cable y es por ello una alternativa económica si ocasionalmente se debe digitalizar.

Los palpadores TS 640 (ver imagen) y el pequeño TS 440 son especialmente adecuados para máquinas con cambiador de herramientas, que transmiten las señales sin cable por infrarrojos.

Principio de funcionamiento: En los palpadores digitales de HEIDENHAIN un sensor óptico sin contacto registra la desviación del palpador. La señal creada ordena memorizar el valor real de la posición actual del sistema de palpador.



### El palpador TT 140 para la medición de herramientas

El TT 140 es un palpador 3D digital para la medición y comprobación de herramientas. Para ello el TNC dispone de 3 ciclos con los cuales se puede calcular el radio y la longitud de la herramienta con cabezal parado o girando. El tipo de construcción especialmente robusto y el elevado tipo de protección hacen que el TT 140 sea insensible al refrigerante y las virutas. La señal de disparo se genera con una resistencia y un conmutador óptico que se caracteriza por su alta precisión.

### Volantes electrónicos HR

Los volantes electrónicos simplifican el desplazamiento manual preciso de los carros de los ejes. El recorrido por giro del volante se selecciona en un amplio campo. Además de los volantes empotrables HR130 y HR 150, HEIDENHAIN ofrece también el volante portátil HR 410.





# 3

**Programación:  
Principios básicos,  
Gestión de ficheros**



## 3.1 Nociones básicas

### Sistema de medida de recorridos y marcas de referencia

En los ejes de la máquina hay sistemas de medida, que registran las posiciones de la mesa de la máquina o de la herramienta. En los ejes lineales normalmente se encuentran montados sistemas longitudinales de medida, en las mesas circulares y ejes basculantes sistemas de medida angulares.

Cuando se mueve un eje de la máquina, el sistema de medida correspondiente genera una señal eléctrica, a partir de la cual el TNC calcula la posición real exacta del eje de dicha máquina.

En una interrupción de tensión se pierde la asignación entre la posición de los ejes de la máquina y la posición real calculada. Para poder volver a establecer esta asignación, los sistemas de medida incrementales de trayectoria disponen de marcas de referencia. Al sobrepasar una marca de referencia el TNC recibe una señal que caracteriza un punto de referencia fijo de la máquina. Así el TNC puede volver a ajustar la asignación de la posición real a la posición de máquina actual. En sistemas de medida longitudinales con marcas de referencia codificadas debe desplazar los ejes de la máquina un máximo de 20 mm, en sistemas de medida angulares un máximo de 20°.

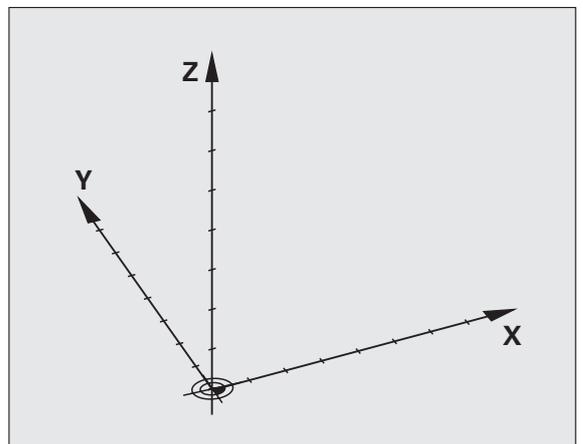
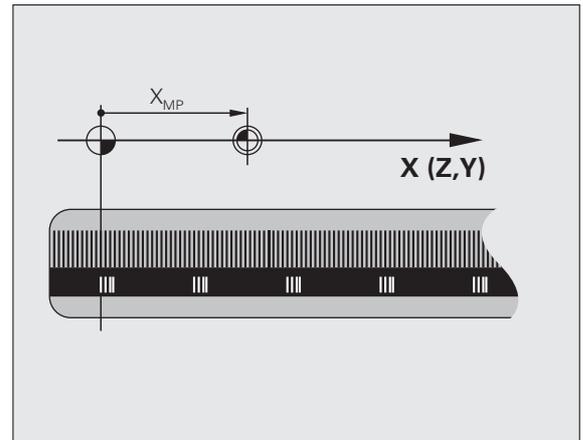
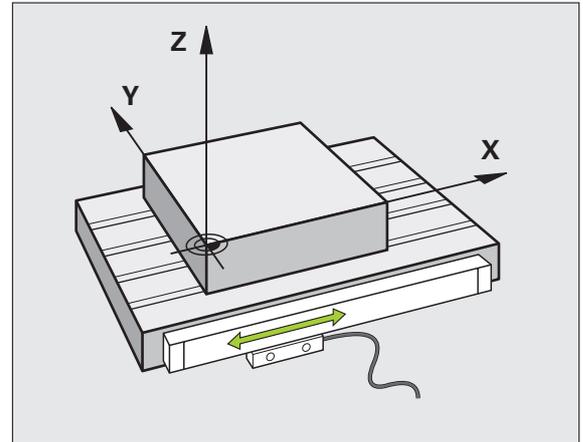
En sistemas de medida absolutos, después de la puesta en marcha se transmite un valor absoluto al control. De este modo, sin desplazar los ejes de la máquina, se vuelve a ajustar la ordenación entre la posición real y la posición del carro de la máquina directamente después de la puesta en marcha.

### Sistema de referencia

Con un sistema de referencia se determinan claramente posiciones en el plano o en el espacio. La indicación de una posición se refiere siempre a un punto fijo y se describe mediante coordenadas.

En el sistema cartesiano están determinadas tres direcciones como ejes X, Y y Z. Los ejes son perpendiculares entre sí y se cortan en un punto llamado punto cero. Una coordenada indica la distancia al punto cero en una de estas direcciones. De esta forma una posición se describe en el plano mediante dos coordenadas y en el espacio mediante tres.

Las coordenadas que se refieren al punto cero se denominan coordenadas absolutas. Las coordenadas relativas se refieren a cualquier otra posición (punto de referencia) en el sistema de coordenadas. Los valores de coordenadas relativos se denominan también coordenadas incrementales.



## Sistema de referencia en fresadoras

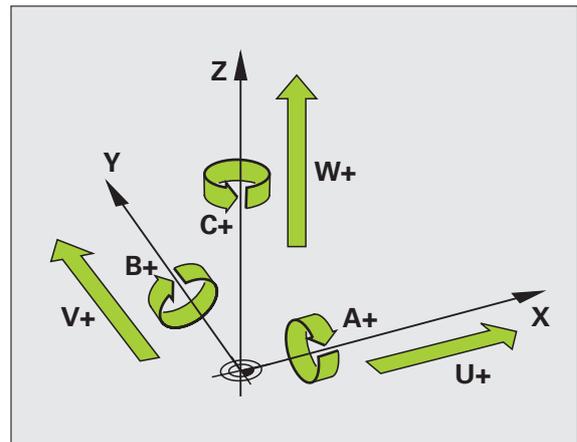
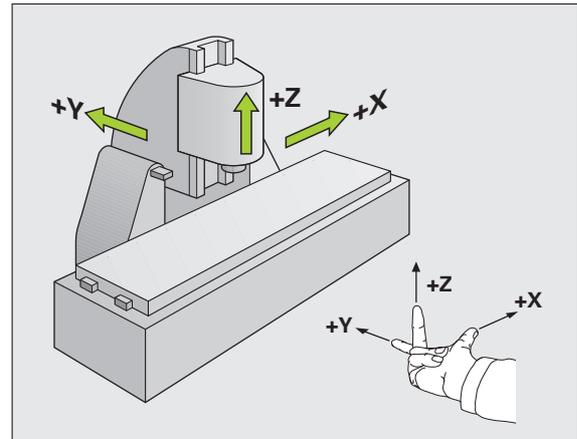
Para el mecanizado de una pieza en una fresadora, deberán referirse generalmente respecto al sistema de coordenadas cartesianas. El dibujo de la derecha indica como están asignados los ejes de la máquina en el sistema de coordenadas cartesianas. La regla de los tres dedos de la mano derecha sirve como orientación: Si el dedo del medio indica en la dirección del eje de la herramienta desde la pieza hacia la herramienta, está indicando la dirección Z+, el pulgar la dirección X+ y el índice la dirección Y+.

El TNC 620, opcionalmente, puede controlar hasta 5 ejes. Además de los ejes principales X, Y y Z, existen también ejes auxiliares paralelos U, V y W. Los ejes giratorios se caracterizan mediante A, B y C. En la figura de abajo a la derecha se muestra la asignación de los ejes auxiliares o ejes giratorios respecto a los ejes principales.

### Denominación de los ejes

Los ejes X, Y y Z se denominan también en su máquina de fresado como eje de herramientas, eje principal (1er eje) y eje secundario (2º eje). El orden de los eje de las herramientas es decidido por el orden de los ejes principales y secundarios.

Eje de herramientas	Eje principal	Eje auxiliar
X	Y	Z
Y	Z	X
Z	X	Y



## Coordenadas polares

Cuando el plano de la pieza está acotado en coordenadas cartesianas, el programa de mecanizado también se elabora en coordenadas cartesianas. En piezas con arcos de círculo o con indicaciones angulares, es a menudo más sencillo, determinar posiciones en coordenadas polares.

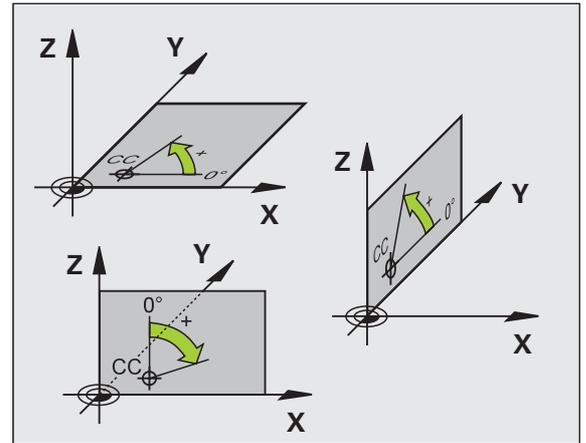
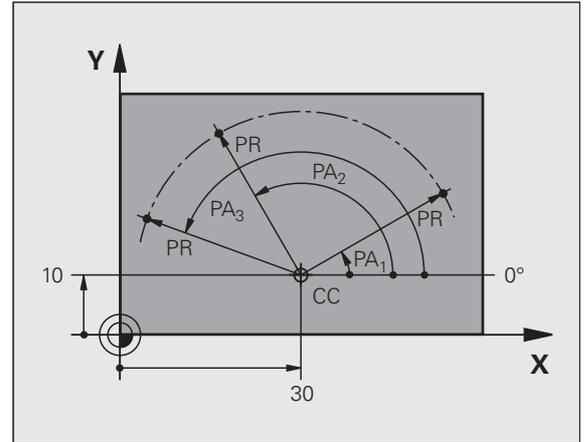
A diferencia de las coordenadas cartesianas X, Y y Z, las coordenadas polares sólo describen posiciones en un plano. Las coordenadas polares tienen su punto cero en el polo CC (CC = circle centre; ingl. punto central del círculo). De esta forma una posición en el plano queda determinada claramente por:

- Radio en coordenadas polares: Distancia entre el polo CC y la posición
- Ángulo de las coordenadas polares: ángulo entre el eje de referencia angular y la trayectoria que une el polo CC con la posición

### Determinación del polo y del eje de referencia angular

El polo se determina mediante dos coordenadas en el sistema de coordenadas cartesianas. Además estas dos coordenadas determinan claramente el eje de referencia angular para el ángulo en coordenadas polares PA.

Coordenadas del polo (plano)	Eje de referencia angular
X/Y	+X
Y/Z	+Y
Z/X	+Z



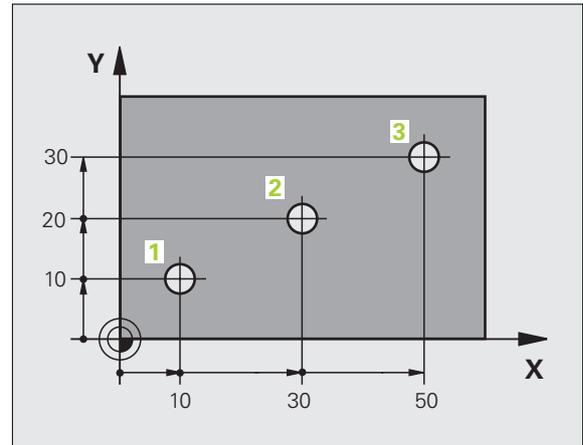
## Posiciones absolutas e incrementales de la pieza

### Posiciones absolutas de la pieza

Cuando las coordenadas de una posición se refieren al punto cero de coordenadas (origen), dichas coordenadas se caracterizan como absolutas. Cada posición sobre la pieza está determinada claramente por sus coordenadas absolutas.

Ejemplo 1: Taladros con coordenadas absolutas:

Taladro <b>1</b>	Taladro <b>2</b>	Taladro <b>3</b>
X = 10 mm	X = 30 mm	X = 50 mm
Y = 10 mm	Y = 20 mm	Y = 30 mm



### Posiciones incrementales de la pieza

Las coordenadas incrementales se refieren a la última posición programada de la herramienta, que sirve como punto cero (imaginario) relativo. De esta forma, en la elaboración del programa las coordenadas incrementales indican la cota entre la última y la siguiente posición nominal, según la cual se deberá desplazar la herramienta. Por ello se denomina también cota relativa.

Una cota incremental se indica con un "I" delante de la denominación del eje.

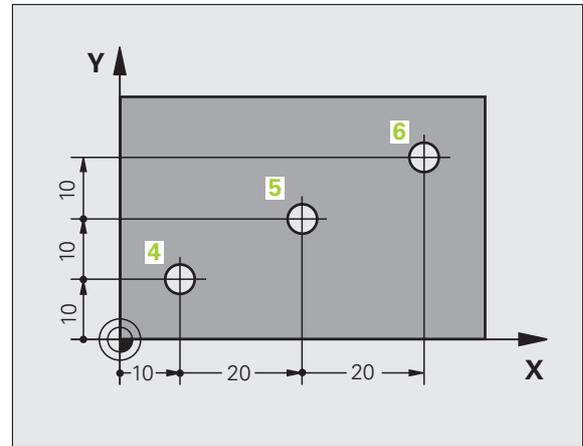
Ejemplo 2: Taladros en coordenadas incrementales

Taladro de coordenadas absolutas **4**

X = 10 mm  
Y = 10 mm

Taladro **5**, referido al taladro **4**      Taladro **6**, referido al taladro **5**

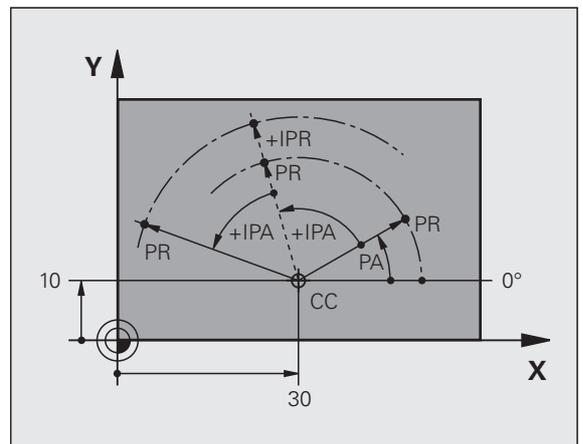
X = 20 mm                                      X = 20 mm  
Y = 10 mm                                      Y = 10 mm



### Coordenadas polares absolutas e incrementales

Las coordenadas absolutas se refieren siempre al polo y al eje de referencia angular.

Las coordenadas incrementales se refieren siempre a la última posición de la herramienta programada.



## Selección del punto de referencia

En el plano de una pieza se indica un determinado elemento de la pieza como punto de referencia absoluto (punto cero), casi siempre una esquina de la pieza. Al fijar el punto de referencia primero hay que alinear la pieza según los ejes de la máquina y colocar la herramienta para cada eje, en una posición conocida de la pieza. Para esta posición se fija la visualización del TNC a cero o a un valor de posición predeterminado. De esta forma se le asigna a la pieza el sistema de referencia, válido para la visualización del TNC o para su programa de mecanizado.

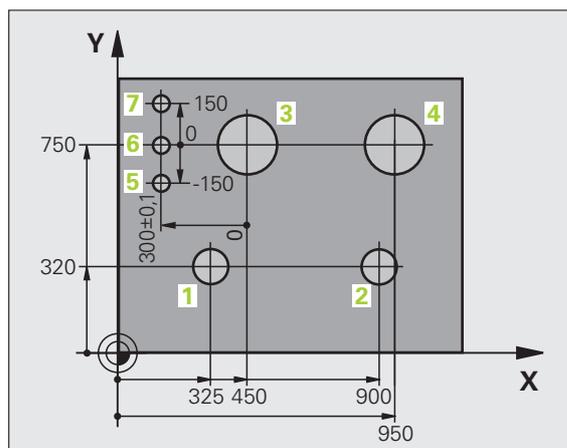
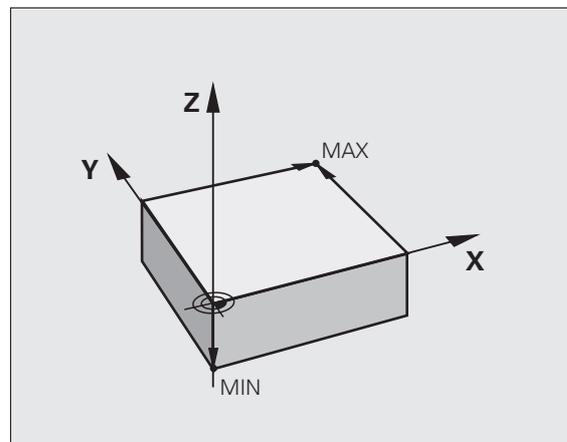
Si en el plano de la pieza se indican puntos de referencia relativos, sencillamente se utilizarán los ciclos para la traslación de coordenadas (véase Modo de Empleo, Ciclos, Ciclos para la traslación de coordenadas).

Cuando el plano de la pieza no está acotado, se selecciona una posición o una esquina de la pieza como punto de referencia, desde la cual se pueden calcular de forma sencilla las cotas de las demás posiciones de la pieza.

Los puntos de referencia se fijan de forma rápida y sencilla mediante un palpador 3D de HEIDENHAIN. Véase el Modo de Empleo de los ciclos de palpación "Fijación del punto de referencia con palpadores 3D".

### Ejemplo

El croquis de la herramienta muestra los taladros (1 a 4), cuyas mediciones se refieren a un punto de referencia absoluto con las coordenadas  $X=0$   $Y=0$ . Los taladros (5 a 7) se refieren a un punto de referencia relativo con las coordenadas absolutas  $X=450$   $Y=750$ . Con el ciclo **DESPLAZAMIENTO DEL PUNTO CERO** se puede desplazar temporalmente el punto cero a la posición  $X=450$ ,  $Y=750$ , para programar los taladros (5 a 7) sin tener que realizar más cálculos.



## 3.2 Abrir e introducir programas

### Estructura de un programa NC en formato Lenguaje conversacional HEIDENHAIN

Un programa de mecanizado consta de una serie de frases de programa. En el dibujo de la derecha se indican los elementos de una frase.

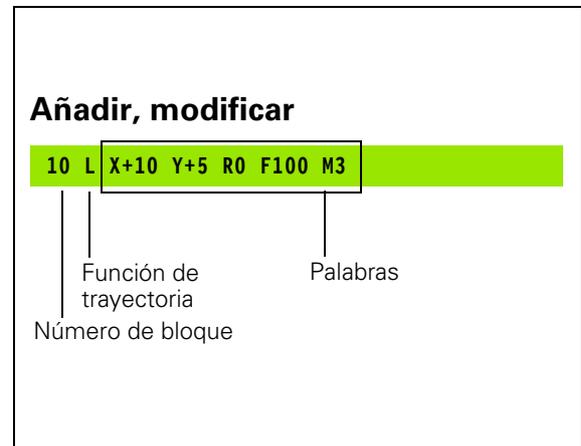
El TNC enumera automáticamente las frases de un programa de mecanizado en secuencia ascendente.

La primera frase de un programa se identifica con **BEGIN PGM**, el nombre del programa y la unidad de medida válida.

Las frases siguientes contienen información sobre:

- la pieza en bruto
- Llamada a la herramienta
- Desplazamiento a una posición de seguridad
- Avances y revoluciones
- Tipos de trayectoria, ciclos y otras funciones

La última frase de un programa se identifica con **END PGM**, el nombre del programa y la unidad de medida válida.



¡HEIDENHAIN recomienda desplazarse a una posición de seguridad después de la llamada de herramienta, desde la cual el TNC pueda posicionarse para un mecanizado libre de colisiones!

### Definición de la pieza en bruto: BLK FORM

Inmediatamente después de abrir un nuevo programa se define el gráfico de una pieza en forma de paralelogramo sin mecanizar. Para poder definir posteriormente la pieza en bruto, pulsar la tecla SPEC FCT, la softkey PREAJUSTES PROGRAMA y a continuación la softkey BLK FORM. El TNC precisa dicha definición para las simulaciones gráficas. Los lados del paralelogramo pueden tener una longitud máxima de 100.000 mm y deben ser paralelos a los ejes X, Y y Z. Este bloque está determinado por los puntos de dos esquinas:

- Punto MIN : Coordenada X, Y y Z mínimas del paralelogramo; introducir valores absolutos
- Punto MAX : Coordenada X, Y y Z máximas del paralelogramo; introducir valores absolutos o incrementales



¡La definición de la pieza en bruto sólo se precisa si se quiere verificar gráficamente el programa!



## Abrir un nuevo programa de mecanizado

Un programa de mecanizado se introduce siempre en el modo de funcionamiento **Memorizar/editar programa**. Ejemplo de la apertura de un programa:



Seleccionar el funcionamiento **Memorizar/editar programa**



Ir a la gestión de ficheros: pulsar la tecla PGM MGT

Seleccionar el directorio en el cual se quiere memorizar el nuevo programa:

**NOMBRE DEL FICHERO = ALT.H**



Introducir el nuevo nombre del programa y confirmar con la tecla ENT



Seleccionar la unidad de medida: pulsar la softkey MM o INCH. El TNC cambia a la ventana del programa y abre el diálogo para la definición del **BLK-FORM** (bloque)

**PLANO MECANIZADO EN GRÁFICA: XY**



Introducir el eje del cabezal, p.ej., Z

**DEFINICIÓN PIEZA BRUTO: MÍNIMO**



Introducir sucesivamente las coordenadas X-, Y- y Z del punto MÍN, confirmar con la tecla ENT

**DEFINICIÓN PIEZA BRUTO: MÁXIMO**



Introducir sucesivamente las coordenadas X-, Y- y Z del punto MÁX, confirmar con la tecla ENT



**Ejemplo: Visualización del BLK-Form en el programa NC**

<b>0 BEGIN PGM NUEVO MM</b>	Principio del programa, nombre, unidad de medida
<b>1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40</b>	Eje del cabezal, coordenadas del punto MIN
<b>2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	Coordenadas del punto MAX
<b>3 END PGM NUEVO MM</b>	Final del programa, nombre, unidad de medida

El TNC genera automáticamente los números de frase, así como las frases **BEGIN** y **END**.



¡Si no se quiere programar la definición del bloque de la pieza, interrumpir el diálogo en **Plano mecanizado en gráfico: XY** con la tecla DEL!

El TNC sólo puede representar el gráfico, cuando la página más pequeña mide al menos 50 µm y la más grande un máximo de 99 999,999 mm.



## Programar los movimientos de la herramienta con diálogo en lenguaje conversacional

Para programar una frase se empieza con la tecla de apertura del diálogo. En la línea de la cabecera de la pantalla el TNC pregunta todos los datos precisos.

### Ejemplo de una frase de posicionamiento



Abrir la frase

#### ¿COORDENADAS?



10

Introducir la coordenada del pto. final para el eje X



20

ENT

Introducir la coordenada del pto. final para el eje Y, y pasar con la tecla ENT a la siguiente pregunta

#### CORRECCIÓN DE RADIO: ¿RL/RR/SIN CORREC.?:

ENT

Introducir "Sin corrección de radio" y pasar con ENT a la siguiente pregunta

#### AVANCE F=? / F MAX = ENT

100

ENT

Avance de este desplazamiento 100 mm/min, y pasar con ENT a la siguiente pregunta

#### ¿FUNCIÓN AUXILIAR M?

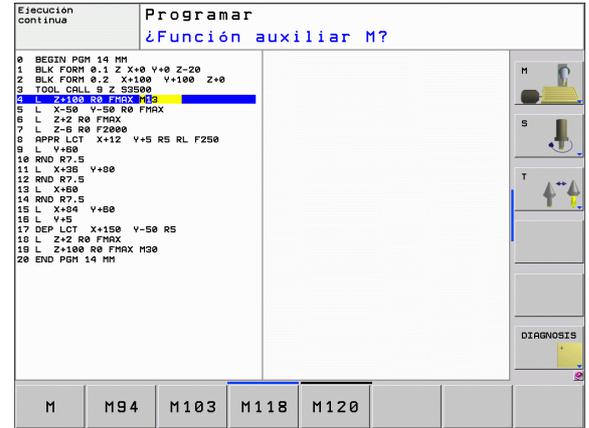
3

ENT

Función auxiliar **M3** "Cabezal conectado", con la tecla ENT finalizar este diálogo

La ventana del programa indica la frase:

**3 L X+10 Y+5 R0 F100 M3**



## Posibles introducciones de avance

Funciones para determinar el avance	Softkey
Desplazar en marcha rápida, actúa por frases. Excepción: si se define delante de la frase <b>APPR</b> , <b>FMAX</b> actúa también para la aproximación al punto auxiliar Ver "Posiciones importantes en la aproximación y la salida" en pág. 163	
Desplazar con el avance calculado automáticamente en la frase <b>TOOL CALL</b>	
Desplazar con el avance programado (unidad mm/min o bien 1/10 pulgadas/min) Para los ejes giratorios, el TNC interpreta el avance en grados/min, independientemente si el programa está escrito en mm o en pulgadas.	
Definir el avance por vuelta (unidad mm/U o bien pulgada/U). Atención: en programas de pulgadas, FU no es compatible con M136	
Definir el avance por cuchilla (unidad mm/vuelta o bien pulgada/vuelta) El número de cuchillas debe estar definido en la tabla de herramientas, columna <b>CUT</b> .	
Funciones de diálogo	Tecla
Saltar la pregunta del diálogo	
Finalizar el diálogo antes de tiempo	
Interrumpir y borrar el diálogo	



## Aceptar las posiciones reales

El TNC permite adoptar la posición actual de la herramienta en el programa, p.ej. si se

- programan frases de desplazamiento
- Programación de ciclos

Para aceptar los valores de posición adecuados, proceder de la siguiente manera:

- ▶ Posicionar el campo de entrada en la posición de una frase, en la que se desea aceptar una posición



- ▶ Seleccionar la función Aceptar posición real: el TNC visualiza en la carátula de softkeys las posiciones de los ejes que se pueden adoptar



- ▶ Seleccionar eje: el TNC escribe la posición actual del eje seleccionado en el campo de entrada activo



El TNC acepta siempre las coordenadas del punto medio de la herramienta en el plano de mecanizado, incluso cuando la corrección de radio de la herramienta se encuentra activa.

El TNC acepta en el eje de la herramienta siempre las coordenadas de la punta de la herramienta, es decir, siempre tiene en cuenta la longitud de la herramienta activa.

El TNC deja activa la carátula de softkeys para la selección de eje hasta que vuelva a desconectarse pulsando la tecla "Aceptar posición real". Este comportamiento también es válido al memorizar la frase actual y al abrir una nueva frase con la tecla de función de trayectoria. Al elegir un elemento de la frase, en el cual debe seleccionarse una alternativa de introducción mediante softkey (p. ej. corrección del radio), entonces el TNC cierra también la carátula de softkeys para la selección del eje.

La función "Aceptar posición real" sólo se permite, si la función Inclinación plano de mecanizado se encuentra activa.



## Editar un programa



Sólo se puede editar un programa, si no está siendo ejecutado por el TNC en un modo de funcionamiento de máquina.

Mientras se elabora o modifica un programa de mecanizado, se puede seleccionar cualquier línea del programa o palabra de una frase con las teclas cursoras o con las softkeys:

Función	Softkey/Teclas
Pasar página hacia arriba	
Pasar página hacia abajo	
Salto al comienzo del programa	
Salto al final del programa	
Modificar la posición de la frase actual en la pantalla. De este modo puede visualizar más frases de programa, que se han programado antes de la frase actual	
Modificar la posición de la frase actual en la pantalla. De este modo es posible visualizar más frases de programa, programadas tras la frase actual	
Saltar de frase a frase	
Seleccionar palabras sueltas en una frase	
Seleccionar la frase en cuestión: pulsar la tecla GOTO, introducir el número de frase que se desee, confirmar con la tecla ENT. O: introducir el paso del número de frase y saltar el número de líneas introducidas pulsando la Softkey LINEAS N hacia arriba o hacia abajo.	



Función	Softkey/tecla
Fijar el valor de la palabra deseada a cero	
Borrar un valor erróneo	
Borrar un aviso de error (no intermitente)	
Borrar la palabra seleccionada	
Borrar la frase seleccionada	
Borrar ciclos y partes de un programa	
Insertar la frase que ha editado o borrado por última vez	

### Añadir frases en cualquier posición

- ▶ Seleccionar la frase detrás de la cual se quiere añadir una frase nueva y abrir el diálogo

### Modificar y añadir palabras

- ▶ Se elige la palabra en una frase y se sobrescribe con el nuevo valor. Mientras se tenga seleccionada la palabra se dispone del diálogo en lenguaje conversacional.
- ▶ Finalizar la modificación: pulsar la tecla END

Cuando se añade una palabra se pulsan las teclas cursoras (de dcha. a izq.) hasta que aparezca el diálogo deseado y se introduce el valor deseado.



### Buscar palabras iguales en frases diferentes

Para esta función se fija la softkey DIBUJO AUTOM. en OFF.



Seleccionar la palabra de una frase: pulsar las teclas cursoras hasta que esté marcada la palabra con un recuadro



Seleccionar la frase con las teclas cursoras

En la nueva frase seleccionada el recuadro se encuentra sobre la misma palabra seleccionada en la primera frase.



Si ha iniciado la búsqueda en programas muy largos, el TNC muestra una ventana con visualización de dicha búsqueda. Adicionalmente se puede cancelar la búsqueda por softkey.

### Búsqueda de cualquier texto

- ▶ Seleccionar la función de búsqueda: pulsar la softkey BUSCAR El TNC muestra el diálogo **Buscar texto**:
- ▶ Introducir el texto que se busca
- ▶ Buscar texto: pulsar la softkey EJECUTAR



## Marcar, copiar, borrar y añadir partes del programa

Para poder copiar una parte del programa dentro de un programa NC o a otro programa NC, el TNC dispone de las siguientes funciones: véase tabla de abajo.

Para copiar una parte del programa se procede de la siguiente forma:

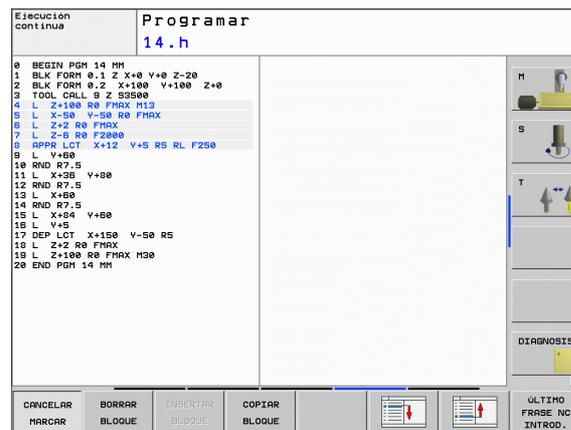
- ▶ Seleccionar la carátula de softkeys con las funciones de marcar
- ▶ Seleccionar la primera (última) frase de la parte del programa que se quiere copiar
- ▶ Marcar la primera (última) frase: pulsar la softkey MARCAR BLOQUE. El TNC posiciona el cursor sobre la primera posición del número de la frase y visualiza la softkey CANCELAR MARCAR
- ▶ Desplazar el cursor a la última (primera) frase de la parte del programa que se quiere copiar o borrar. El TNC representa todas las frases marcadas en otro color. La función de marcar se puede cancelar en cualquier momento pulsando la softkey CANCELAR MARCAR
- ▶ Copiar la parte del programa marcada: pulsar la softkey COPIAR BLOQUE, borrar la parte marcada del programa: pulsar la softkey BORRAR BLOQUE. El TNC memoriza el bloque marcado
- ▶ Con las teclas cursoras seleccionar la frase detrás de la cual se quiere añadir la parte del programa copiada (borrada)



Para añadir la parte del programa copiada en otro programa, se selecciona el programa correspondiente mediante la gestión de ficheros y se marca la frase detrás de la cual se quiere añadir dicha parte del programa.

- ▶ Añadir la parte del programa memorizada: pulsar la softkey AÑADIR BLOQUE
- ▶ Finalizar la función de marcar: pulsar la softkey CANCELAR MARCAR

Función	Softkey
Activar la función de marcar	SELECC. BLOQUE
Desactivar la función de marcar	CANCELAR MARCAR
Borrar el bloque marcado	BORRAR BLOQUE
Añadir el bloque que se encuentra memorizado	INSERTAR BLOQUE
Copiar el bloque marcado	COPIAR BLOQUE



## Función de búsqueda del TNC

Con la función de búsqueda del TNC es posible buscar un texto cualquiera dentro de un programa, y si es necesario sustituirlo por un texto nuevo.

### Buscar un texto cualquiera

- ▶ Seleccionar la frase en la que se encuentra memorizada la palabra que se va a buscar

BUSQUEDA

- ▶ Seleccionar función de búsqueda: el TNC superpone la ventana de búsqueda y visualiza en la función de softkey las funciones de búsqueda disponibles (ver tabla funciones de búsqueda)

X +40

- ▶ Introducir el texto de búsqueda, tener en cuenta mayúsculas y minúsculas

BUSQUEDA

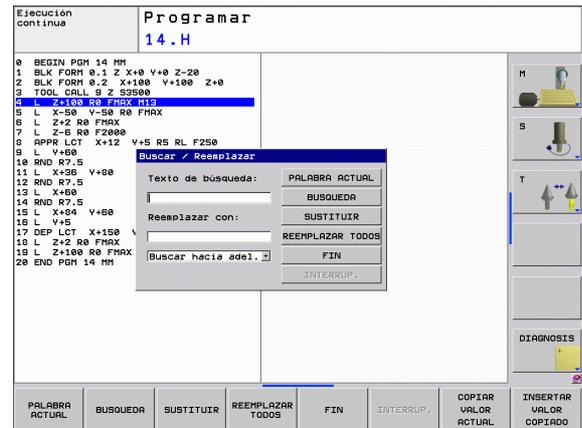
- ▶ Iniciar proceso de búsqueda: el TNC salta a la página siguiente, en la que se encuentra el texto buscado

BUSQUEDA

- ▶ Repetir proceso de búsqueda: el TNC salta a la frase siguiente, en la que se encuentra memorizado el texto buscado

FIN

- ▶ Finalizar función de búsqueda



**Buscar/sustituir un texto cualquiera**

La función Buscar/Reemplazar no es posible si

- un programa está protegido
- el programa está siendo ejecutado en este momento por el TNC

En la función REEMPLAZAR TODO prestar atención en no reemplazar partes del texto, que no deben ser modificadas. Los textos reemplazados se pierden irremediabilmente.

- ▶ Seleccionar la frase en la que se encuentra memorizada la palabra que se va a buscar



- ▶ Seleccionar función de búsqueda: el TNC superpone la ventana de búsqueda y visualiza en la función de softkey las funciones de búsqueda disponibles



- ▶ Para introducir el texto de búsqueda, tener en cuenta mayúsculas y minúsculas, comprobar con la tecla ENT



- ▶ Introducir el texto que se va a sustituir, tener en cuenta mayúsculas y minúsculas



- ▶ Iniciar proceso de búsqueda: el TNC salta al siguiente texto buscado



- ▶ Para reemplazar el texto y saltar a continuación al siguiente punto encontrado: pulsar Softkey REEMPLAZAR, o para reemplazar en todos los puntos encontrados. pulsar Softkey REEMPLAZAR TODO, o para no reemplazar el texto y saltar al siguiente punto encontrado: pulsar la softkey BUSCAR



- ▶ Finalizar función de búsqueda



## 3.3 Gestión de ficheros: Principios básicos

### Ficheros

Ficheros en el TNC	Tipo
<b>Programas</b>	
en formato HEIDENHAIN	.H
en formato DIN/ISO	.I
<b>Tablas para</b>	
Herramientas	.T
Cambiador de htas.	.TCH
Palets	.P
Puntos cero	.D
Puntos	.PNT
Presets	.PR
Palpadores	.TP
Ficheros de Backup	.BAK
<b>Texto como</b>	
Ficheros ASCII	.A
Ficheros de protocolo	.TXT
Ficheros de ayuda	.CHM

Cuando se introduce un programa de mecanizado en el TNC, primero se le asigna un nombre. El TNC memoriza el programa en el disco duro como un fichero con el mismo nombre También puede memorizar textos y tablas como ficheros.

Para encontrar y gestionar rápidamente los ficheros, el TNC dispone de una ventana especial para la gestión de ficheros. Aquí se puede llamar, copiar y renombrar a los diferentes ficheros.

Con el TNC se pueden gestionar y guardar ficheros con un tamaño total máximo de 300 MByte.



Dependiendo de la configuración, el TNC crea después de editar y guardar un programa NC, un fichero Backup \*.bak. Esto puede perjudicar el espacio de almacenaje disponible.



**Nombres de ficheros**

En los programas, tablas y textos el TNC añade una extensión separada del nombre del fichero por un punto. Dicha extensión especifica el tipo de fichero.



Nombre fichero      Tipo fichero

La longitud del nombre del fichero no debe sobrepasar los 25 caracteres, de lo contrario, el TNC ya no muestra el nombre del programa completo. Los siguientes caracteres no se permiten en los nombres de ficheros:

! " ' ( ) \* + / ; < = > ? [ ] ^ ` { | } ~



Los nombres de fichero se introducen a través del teclado en pantalla Ver "Teclado de pantalla" en pág. 114.

Tampoco los espacios (HEX 20) ni el caracter de borrado (HEX 7F) no pueden ser usados.

La longitud máxima permitida del nombre del fichero debe ser lo suficientemente larga, para no sobrepasar la longitud de búsqueda máxima permitida de 256 caracteres Ver "Caminos de búsqueda" en pág. 95.

**Copia de seguridad de datos**

HEIDENHAIN recomienda memorizar periódicamente en un PC los nuevos programas y ficheros elaborados.

Con el software gratuito de transmisión de datos TNCremo NT, HEIDENHAIN ofrece la posibilidad de generar backups de los datos memorizados en el TNC fácilmente.

Además necesita un soporte informático que contenga una copia de seguridad de todos los datos específicos de la máquina (programa de PLC, parámetros de máquina, etc.). Dado el caso, rogamos se pongan en contacto con el constructor de su máquina.



Borrar periódicamente los ficheros que ya no se necesiten, para que el TNC disponga de suficiente memoria libre en el disco duro para ficheros del sistema (p. ej. tabla de herramienta).



## 3.4 Trabajar con la gestión de ficheros

### Directorios

Dado que puede guardar numerosos programas o archivos en el disco duro, se aconseja organizar los distintos ficheros en directorios (carpetas), para poder localizarlos fácilmente. En estos directorios se pueden añadir más directorios, llamados subdirectorios. Con la tecla +/- o ENT puede superponer o suprimir subdirectorios.

### Camino de búsqueda

El camino de búsqueda indica la unidad y todos los directorios o subdirectorios en los que hay memorizado un fichero. Las distintas indicaciones se separan con el signo "\".



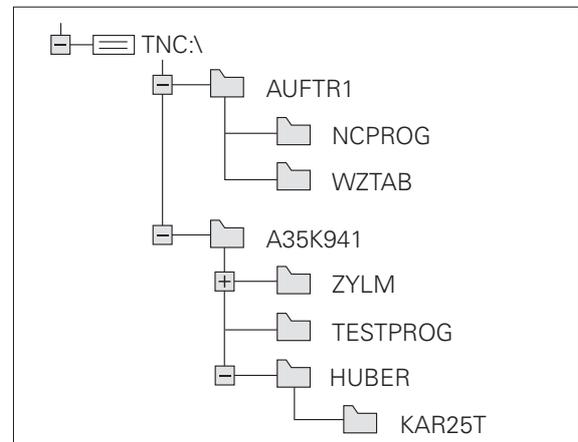
¡La longitud máxima permitida de búsqueda, es decir, todos los caracteres de la unidad, directorio y nombre de fichero, incluida la extensión, no debe sobrepasar los 256 caracteres!

### Ejemplo

En la unidad del **TNC:\** está el subdirectorio AUFTR1. Después se crea en el directorio **AUFTR1** el subdirectorio NCPRG, en el cual se memoriza el programa de mecanizado PROG1.H. De esta forma el programa de mecanizado tiene el siguiente camino de búsqueda:

**TNC:\AUFTR1\NCPRG\PROG1.H**

En el gráfico de la derecha se muestra un ejemplo para la visualización de un directorio con diferentes caminos de búsqueda.



## Resumen: Funciones de la gestión de ficheros

Función	Softkey	Página
Copiar ficheros individuales		Página 101
Visualizar un determinado tipo de ficheros		Página 98
Ejecutar el fichero nuevo		Página 100
Visualizar los últimos 10 ficheros seleccionados		Página 102
Borrar fichero o directorio		Página 102
Marcar fichero		Página 104
Renombrar fichero		Página 105
Proteger el fichero contra borrado y modificaciones		Página 106
Eliminar la protección del fichero		Página 106
Administrador de red		Página 109
Seleccionar editor		Página 106
Clasificar los ficheros según sus características		Página 105
Copiar directorio		Página 101
Borrar directorio con todos los subdirectorios		
Visualizar los directorios de una unidad		
Renombrar directorio		
Crear nuevo directorio		



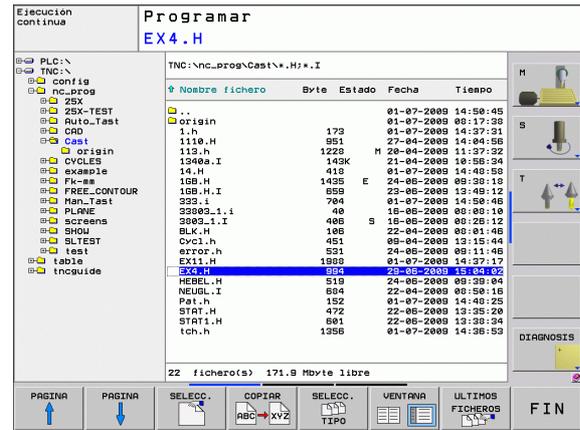
## Llamada a la gestión de ficheros



Pulsar la tecla PGM MGT: el TNC muestra la ventana para la gestión de ficheros (véase el ajuste básico. Si el TNC visualiza otra subdivisión de pantalla, pulsar la softkey VENTANA)

La ventana estrecha de la izquierda muestra las bases de datos y directorios disponibles. Las unidades caracterizan sistemas en los cuales se memorizan o transmiten datos. Una base de datos es el disco duro del TNC, las otras son las conexiones de datos (RS232, Ethernet), a las que se puede conectar p.ej. un ordenador PC. Un directorio se caracteriza siempre por un símbolo (izquierda) y el nombre del mismo (derecha). Los subdirectorios están un poco más desplazados a la derecha. Si delante del símbolo de la carpeta se muestra un triángulo, entonces es que aún existen otros subdirectorios que pueden visualizarse con la tecla -/+ o ENT.

En la ventana grande de la derecha se visualizan todos los ficheros memorizados en el directorio elegido. Para cada archivo se muestran varias informaciones, que se encuentran clasificadas en la tabla de abajo.



Visualización	Significado
<b>Nombre fichero</b>	Nombre con un máximo de 25 dígitos
<b>Tipo</b>	Tipo fichero
<b>Bytes</b>	Tamaño del fichero en Byte
<b>Estado</b>	Características del fichero:
E	Programa seleccionado en el modo de funcionamiento Programación
S	Programa seleccionado en el modo de funcionamiento Test del programa
M	Programa seleccionado en el modo de funcionamiento Ejecución del programa
	El fichero está protegido contra borrado y modificaciones
	El fichero está protegido contra borrado y modificaciones puesto que se encuentra en ejecución
<b>Fecha</b>	Fecha de la última modificación del fichero
<b>Tiempo</b>	Hora de la última modificación del fichero



## Selección de unidades, directorios y ficheros



Llamada a la gestión de ficheros

Utilizar las teclas cursoras para mover el cursor a la posición deseada de la pantalla:



Mueve el cursor de la ventana derecha a la izquierda y viceversa



Mueve el cursor arriba y abajo en una ventana



Mueve el cursor arriba y abajo por páginas en una ventana

1er paso: Seleccionar unidad

Marcar la unidad en la ventana izquierda:



Seleccionar la base de datos: pulsar la softkey SELECCIONAR, o



Pulsar tecla ENT

2º paso: Seleccionar directorio

Marcar el directorio en la ventana izquierda: automáticamente la ventana derecha muestra todos los ficheros del directorio seleccionados (destacados en un color más claro)



3er paso: Seleccionar el fichero



Pulsar la softkey SELECCIONAR TIPO



Pulsar la softkey del tipo de fichero deseado o



visualizar todos los ficheros: pulsar la softkey VISUALIZAR TODOS, o

Marcar el fichero en la ventana derecha:



Pulsar la softkey SELECCIONAR, o



Pulsar tecla ENT

El TNC activa el fichero seleccionado en el modo de funcionamiento, desde el cual se ha llamado a la gestión de ficheros



## Crear nuevo directorio

En la ventana izquierda marcar el directorio, en el que se quiere crear un subdirectorio

**NUEVO**  Introducir el nuevo nombre del directorio, pulsar la tecla ENT

**CREAR UN DIRECTORIO \NUEVO?**

 Confirmar con la softkey SI, o

 interrumpir con la softkey NO

## Crear nuevo fichero

Seleccionar el directorio, en el que se desee crear el nuevo fichero

**NUEVO**  Introducir el nuevo nombre del fichero con la extensión, pulsar la tecla ENT

 Abrir el diálogo para crear un nuevo fichero

**NUEVO**  Introducir el nuevo nombre del fichero con la extensión, pulsar la tecla ENT



## Copiar ficheros individuales

- ▶ Desplazar el cursor sobre el fichero a copiar



- ▶ Pulsar la softkey COPIAR: Seleccionar la función de copiar. El TNC abre una ventana de superposición.



- ▶ Introducir el nombre del fichero destino y aceptar con la tecla ENT o la softkey OK: el TNC copia el fichero al directorio actual, o en el directorio de destino seleccionado. Se mantiene el fichero original, o

## Copiar un fichero a otro directorio

- ▶ Seleccionar la subdivisión de la pantalla con las dos ventanas de igual tamaño
- ▶ Visualizar en ambas ventanas los directorios: pulsar la softkey CAMINO

Ventana derecha

- ▶ Desplazar el cursor sobre el directorio en el cual se quieren copiar ficheros y visualizarlos con la tecla ENT en dicho directorio

Ventana izquierda

- ▶ Seleccionar el directorio con los ficheros que se quieren copiar y pulsar ENT para visualizarlos



- ▶ Visualizar las funciones para marcar ficheros



- ▶ Desplazar el cursor sobre el fichero que se quiere copiar y marcar. Si se desea se pueden marcar más ficheros de la misma forma



- ▶ Copiar los ficheros marcados al directorio de destino

Otras funciones para marcar: Véase "Marcar ficheros" en pág. 104.

Si se han marcado ficheros tanto en la ventana izquierda como en la derecha, el TNC copia del directorio en el que se encuentra el cursor.

## Copiar directorio

- ▶ Desplazar el cursor en la ventana derecha sobre el directorio que se quiere copiar
- ▶ Pulsar la softkey COPIAR: el TNC visualiza la ventana para seleccionar el directorio de destino.
- ▶ Seleccionar el directorio de destino y confirmar con la tecla ENT o con la softkey OK: el TNC copia el directorio seleccionado, incluidos los subdirectorios, en el directorio de destino seleccionado.



## Seleccionar uno de los últimos ficheros empleados



Llamada a la gestión de ficheros



Visualizar los últimos 10 ficheros empleados: pulsar la softkey ULTIMOS FICHEROS

Emplear las teclas cursoras para desplazar el cursor sobre el fichero que se quiere seleccionar:



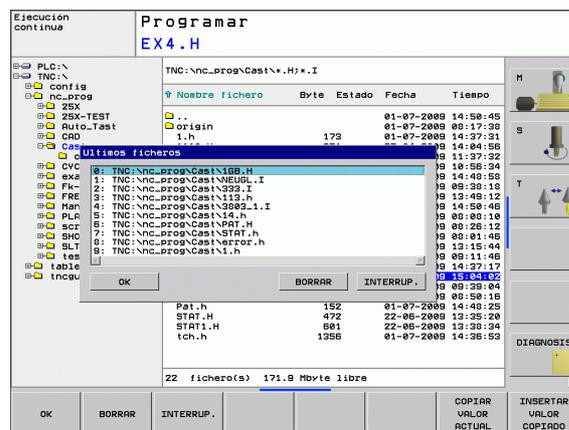
Mueve el cursor arriba y abajo en una ventana



Seleccionar fichero: pulsar la softkey OK, o



Pulsar tecla ENT



## Borrar fichero



¡El borrado de datos no es reversible!

► Mover el cursor sobre el fichero que se desea borrar



- Seleccionar la función de borrado: pulsar la softkey BORRAR. El TNC pregunta si realmente se desea borrar el fichero
- Confirmar borrado: pulsar la softkey OK o
- Cancelar el borrado: pulsar la softkey CANCELAR



## Borrar directorio



¡El borrado de directorios y de ficheros no es reversible!

- ▶ Mover el cursor sobre el fichero que se desea borrar



- ▶ Seleccionar la función de borrado: pulsar la softkey BORRAR. El TNC pregunta si realmente se desea borrar el directorio con todos los subdirectorios y ficheros.
- ▶ Confirmar borrado: pulsar la softkey OK o
- ▶ Cancelar el borrado: pulsar la softkey CANCELAR



## Marcar ficheros

Función para marcar	Softkey
Marcar ficheros sueltos	
Marcar todos los ficheros del directorio	
Eliminar la marca del fichero deseado	
Eliminar la marca de todos los ficheros	
Copiar todos los ficheros marcados	

Las funciones como copiar o borrar ficheros se pueden utilizar simultáneamente tanto para un sólo fichero como para varios ficheros. Para marcar varios ficheros se procede de la siguiente forma:

Mover el cursor sobre el primer fichero

 Visualizar las funciones para marcar: pulsar la softkey MARCAR

 Marcar un fichero: pulsar la softkey MARCAR FICHERO

 Mover el cursor a otros ficheros. ¡Sólo funciona mediante softkeys, no es posible navegar con las teclas cursoras!

 Márcar otro fichero: Pulsar la softkey MARCAR FICHERO, etc.

 Seleccionar el fichero: pulsar la softkey COPIAR MARC., o

  para borrar los ficheros marcados: pulsar la softkey FIN para abandonar las funciones de marcar y a continuación para borrar los ficheros marcados pulsar la softkey BORRAR



## Renombrar fichero

- ▶ Desplazar el cursor sobre el fichero que se quiere renombrar



- ▶ Seleccionar la función para renombrar
- ▶ Introducir un nuevo nombre de fichero: el tipo de fichero no se puede modificar
- ▶ Realizar cambio de nombre: pulsar la softkey OK o la tecla ENT

## Clasificar ficheros

- ▶ Seleccionar la carpeta en la que desea clasificar los ficheros



- ▶ Seleccionar la softkey CLASIFICAR
- ▶ Seleccionar la softkey con el criterio de representación correspondiente



## Otras funciones

### Proteger/desproteger ficheros

- ▶ Mover el cursor sobre el fichero que se quiere proteger



- ▶ Seleccionar funciones adicionales: pulsar la softkey FUNCIONES ADICIONALES



- ▶ Activar la protección del fichero: pulsar la softkey PROTEGER. El fichero recibe el estado P



- ▶ Eliminar la protección: pulsar la softkey DESPROT

### Seleccionar editor

- ▶ Mover el cursor en la ventana derecha sobre el fichero que se desea abrir



- ▶ Seleccionar funciones adicionales: pulsar la softkey FUNCIONES ADICIONALES



- ▶ Selección del editor con el que debe abrirse el fichero seleccionado: pulsar la softkey SELECCIONAR EDITOR

- ▶ Marcar el editor deseado

- ▶ Pulsar la softkey OK para abrir el fichero

### Conectar/retirar aparatos USB

- ▶ Mover el cursor luminoso a la ventana izquierda



- ▶ Seleccionar funciones adicionales: pulsar la softkey FUNCIONES ADICIONALES



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys

- ▶ Buscar la unidad USB

- ▶ Para desconectar la unidad USB: mover el cursor luminoso a la unidad USB



- ▶ Desconectar el aparato USB

Más información: Véase "Aparatos USB en el TNC (función FCL 2)" en pág. 110.



## Transmisión de datos a/desde un soporte de datos externo



Antes de que se pueda transmitir datos a un soporte de datos externo, se debe ajustar el interfaz de datos. Ver "Ajuste de las conexiones de datos" en pág. 438.

Si se transmiten datos mediante la interfaz serie, pueden surgir problemas dependiendo del software utilizado para la transmisión de datos, los cuales pueden subsanarse ejecutando de nuevo la transmisión.



Llamada a la gestión de ficheros



Seleccionar la subdivisión de la pantalla para la transmisión de datos: pulsar la softkey VENTANA. El TNC muestra en la mitad izquierda de la pantalla todos los ficheros del directorio actual, y en la mitad derecha todos los ficheros memorizados en el directorio raíz TNC:\

Emplear las teclas cursoras para desplazar el cursor sobre el fichero que se desea transmitir:

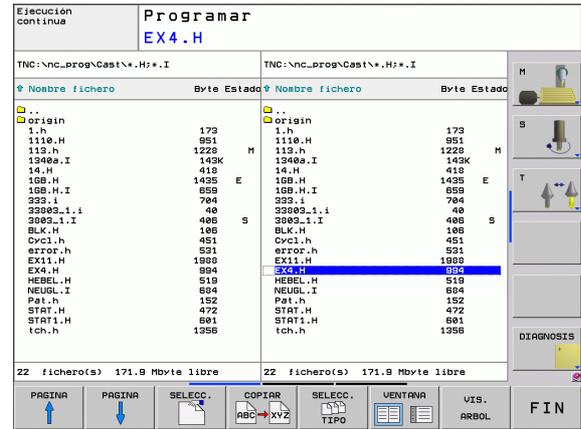


Mueve el cursor arriba y abajo en una ventana



Mueve el cursor de la ventana derecha a la izquierda y viceversa

Si se quiere copiar del TNC al soporte de datos externo, se desplaza el cursor a la ventana izquierda sobre el fichero que se quiere transmitir.



Si se quiere copiar del soporte de datos externo al TNC, se desplaza el cursor a la ventana derecha sobre el fichero que se quiere transmitir.



Seleccionar otra unidad o directorio: pulsar la softkey para la selección del directorio, el TNC muestra una ventana superpuesta. Seleccionar el directorio deseado en la ventana superpuesta con las teclas cursoras y la tecla ENT



Transmisión de ficheros individuales: pulsar la softkey COPIAR, o



Transmitir varios ficheros: pulsar la softkey MARCAR (en la segunda carátula de softkeys, Véase "Marcar ficheros" en pág. 104)

Confirmar con la softkey OK o con la tecla ENT. El TNC muestra una ventana de estados en la cual se informa sobre el proceso de copiado, o



Finalizar la transmisión de datos: desplazar el cursor a la ventana izquierda y después pulsar la softkey VENTANA. El TNC muestra de nuevo la ventana standard para la gestión de ficheros



Para seleccionar otro directorio en visualización de doble ventana de datos, pulsar la softkey VISUALIZAR ÁRBOL. ¡Si pulsa la softkey VISUALIZAR FICHEROS, el TNC muestra el contenido del directorio seleccionado!

## El TNC en la red



Para conectar la tarjeta Ethernet a su red, Véase "Conexión Ethernet" en pág. 444.

El TNC crea un protocolo de los mensajes de error durante el funcionamiento de la red Véase "Conexión Ethernet" en pág. 444.

Cuando el TNC está conectado a una red de comunicaciones, en la ventana de directorios a la izquierda se dispone unidades de datos adicionales (véase la imagen). Todas las funciones descritas anteriormente (seleccionar la unidad, copiar ficheros, etc.) también son válidas para bases de datos de comunicaciones, siempre que su acceso lo permita.

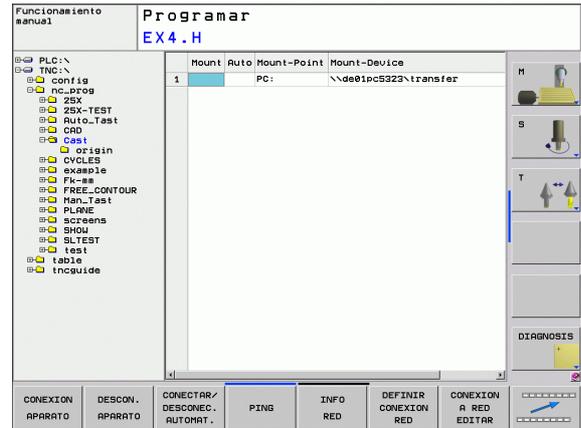
### Conexión y desconexión de unidades de comunicaciones

PGM  
MGT

- ▶ Seleccionar la gestión de ficheros: pulsar la tecla PGM MGT, y si es preciso seleccionar la subdivisión de la pantalla con la softkey VENTANA igual que se muestra en la figura de arriba a la derecha

RED

- ▶ Gestión de sistemas de red: pulsar la softkey RED (segunda carátula de softkeys). El TNC muestra en la ventana derecha posibles sistemas de red, a los que se tiene acceso. Con las softkeys que se describen a continuación se determinan las conexiones para cada unidad



Función	Softkey
Realizar la conexión en red, cuando la conexión está activada el TNC marca la columna <b>Mnt.</b>	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: 0 auto;">CONEXION APARATO</div>
Finalizar una conexión de red	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: 0 auto;">DESCON. APARATO</div>
Realizar la conexión en red automáticamente cuando se conecta el TNC. Cuando la conexión se ha realizado automáticamente, el TNC marca la columna <b>Auto</b>	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: 0 auto;">CONEXION AUTOMAT.</div>
Utilizar esta función PING para comprobar su conexión de red	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: 0 auto;">PING</div>
Al pulsar la softkey INFO DE RED, el TNC muestra los ajustes actuales de red	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: 0 auto;">INFO RED</div>



### Aparatos USB en el TNC (función FCL 2)

Puede proteger datos de forma especialmente fácil mediante aparatos USB o centralarlos en el TNC. El TNC soporta los aparatos USB siguientes:

- Unidades de disco con sistema de fichero FAT/VFAT
- Memory-sticks con sistema de fichero FAT/VFAT
- Discos duros con sistema de fichero FAT/VFAT
- Unidades de CD-ROM con sistema de fichero Joliet (ISO9660)

El TNC reconoce automáticamente dichos aparatos USB al conectarlos. El TNC no da soporte a aparatos USB con otros sistemas de fichero (p.ej. NTFS). Entonces el TNC emite un aviso de error al conectarlo **USB: el TNC no soporta el aparato**.



El TNC también emite el aviso de error **USB: el TNC no soporta el aparato** al conectar un USB-Hub. En este caso, eliminar el aviso con sólo pulsar la tecla CE.

En principio, todos los aparatos USB deberían poder ser conectados con los sistemas de fichero arriba mencionados al TNC. Puede ocurrir que el control no reconoce correctamente un aparato USB. En estos casos hay que utilizar otro tipo de aparato USB.

La gestión de ficheros visualiza los aparatos USB como una unidad propia en el árbol de directorios, de manera que puede utilizar correctamente las funciones descritas en la sección anterior para la gestión de ficheros.



Para desconectar un aparato USB, debe proceder del siguiente modo:

-  ▶ Ir a la gestión de ficheros: pulsar la tecla PGM MGT
-  ▶ Seleccionar la ventana izquierda con las teclas cursoras
-  ▶ Seleccionar el aparato USB a separar con una tecla cursora
-  ▶ Seguir conmutando la carátula de softkeys
-  ▶ Seleccionar funciones adicionales
-  ▶ Seleccionar la función Desconectar aparato USB: el TNC retira el aparato USB del árbol de directorios
-  ▶ Finalizar la gestión de ficheros

Por el contrario, puede volver a conectar un aparato USB anteriormente retirado, pulsando la siguiente softkey:

-  ▶ Seleccionar la función para volver a conectar aparatos USB



### 3.4 Trabajar con la gestión de ficheros





# 4

**Programación: Ayudas a la programación**



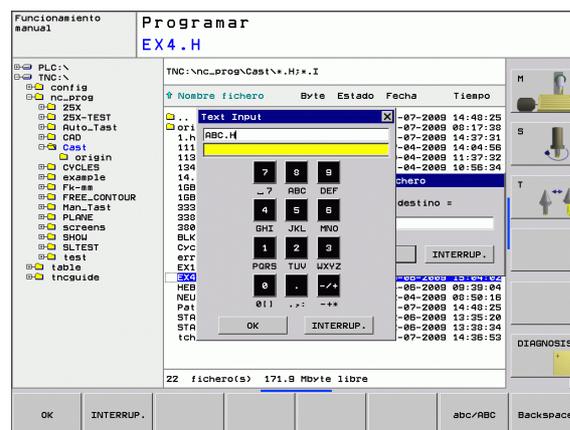
## 4.1 Teclado de pantalla

Las letras y caracteres especiales pueden introducirse con el teclado de pantalla o (en caso de existir) con un teclado de PC conectado mediante puerto USB.

### Introducir el texto con el teclado de pantalla

- ▶ Para introducir un texto, p. ej. para nombres de programa o de directorio, con el teclado de pantalla, pulsar la tecla GOTO.
- ▶ El TNC abre una ventana, en la cual se representa el campo de introducción de cifras del TNC con la agrupación de letras correspondiente.
- ▶ De forma eventual, pulsando repetidamente la tecla correspondiente, se mueve el cursor hasta el carácter deseado
- ▶ Antes de introducir el siguiente carácter, espere a que el TNC haya aceptado el carácter seleccionado en el campo de introducción
- ▶ Aceptar el texto en el campo de diálogo abierto con la softkey OK

Seleccionar con la softkey **abc/ABC** entre mayúsculas y minúsculas. En caso de que el fabricante de la máquina haya definido caracteres especiales adicionales, puede añadirlos y llamarlos mediante la softkey **CARACTERES ESPECIALES**. Para borrar caracteres individuales, utilizar la softkey **BACKSPACE**.



## 4.2 Insertar comentarios

### Aplicación

Se pueden añadir comentarios en un programa de mecanizado, a fin de explicar pasos de programa o de ofrecer instrucciones.



Los nombres de fichero se introducen a través del teclado en pantalla Ver "Teclado de pantalla" en pág. 114.

Cuando el TNC ya no puede mostrar un comentario entero en la pantalla, aparece el símbolo >> en la pantalla.

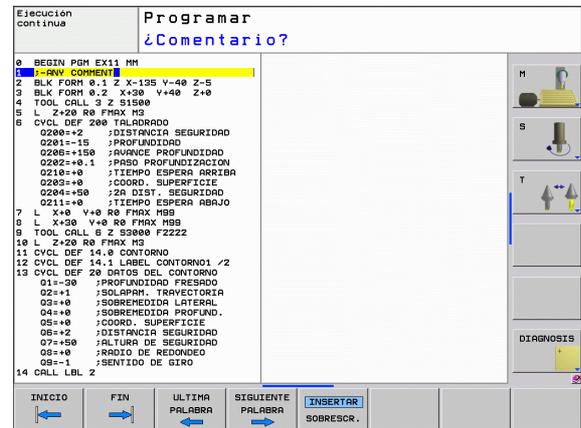
El último carácter en una frase de comentario no puede ser un tilde (~).

### Comentario en una misma frase

- ▶ Seleccionar la frase detrás de la cual se quiere añadir el comentario
- ▶ Seleccionar las funciones especiales: pulsar la tecla SPEC FCT
- ▶ Seleccionar las funciones de programa: Pulsar la softkey PROGRAMA FUNCIONES
- ▶ Cambiar la barra de softkeys hacia la izquierda
- ▶ Pulsar la softkey INSERTAR COMENTARIO
- ▶ Introducir el comentario mediante el teclado en pantalla Ver "Teclado de pantalla" en pág. 114 y terminar la frase con la tecla END



Si en el puerto USB se encuentra conectado un teclado de PC se puede introducir una frase de comentario directamente mediante la tecla ; en el teclado de PC.



## Funciones al editar el comentario

Función	Softkey
Saltar al principio del comentario	
Saltar al final del comentario	
Saltar al principio de una palabra. Las palabras se separan con un espacio	
Saltar al final de la palabra. Las palabras se separan con un espacio	
Conmutar entre modo introducir y sobrescribir	



## 4.3 Estructuración de programas

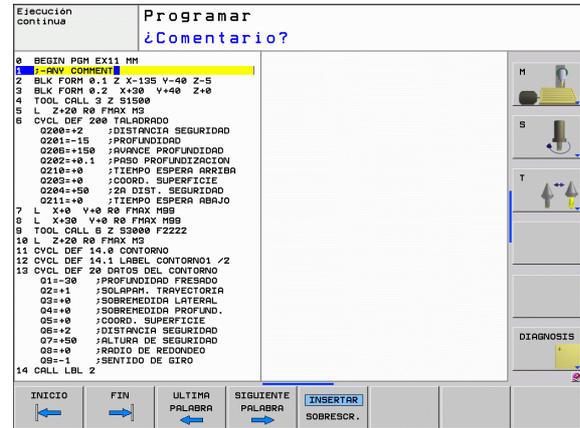
### Definición, posibles aplicaciones

El TNC ofrece la posibilidad de comentar los programas de mecanizado con frases de estructuración. Las frases de estructuración son textos breves (máx. 37 signos) que se entienden como comentarios o títulos de las frases siguientes del programa.

Los programas largos y complicados se hacen más visibles y se comprenden mejor mediante frases de estructuración.

Esto facilita el trabajo en posteriores modificaciones del programa. Las frases de estructuración se añaden en cualquier posición dentro del programa de mecanizado. Se representan en una ventana propia y se pueden ejecutar o completar.

Los puntos de estructuración insertados serán gestionados por el TNC en un fichero separado (terminación .SEC.DEP). Con ello se aumenta la velocidad al navegar en la ventana de estructuración.



### Visualizar la ventana de estructuración/cambiar la ventana



- ▶ Visualizar la ventana de estructuración: Seleccionar la subdivisión de la pantalla PROGRAMA + ESTRUCT.



- ▶ Cambio de ventana activa: pulsar la softkey "Cambiar ventana"

### Añadir frases de estructuración en la ventana del pgm (izq.)

- ▶ Seleccionar la frase deseada, detrás de la cual se quiere añadir la frase de estructuración



- ▶ Pulsar la softkey INSERTAR ESTRUCTURACIÓN o la tecla \* sobre el teclado ASCII

- ▶ Introducir el texto de estructuración mediante el teclado alfanumérico



- ▶ Si es necesario, modificar la profundidad de estructuración mediante Softkey

### Seleccionar frases en la ventana de estructuración

Si en la ventana de estructuración se salta de frase a frase, el TNC también salta en la ventana izquierda del programa a dicha frase. De esta forma se saltan grandes partes del programa en pocos pasos.



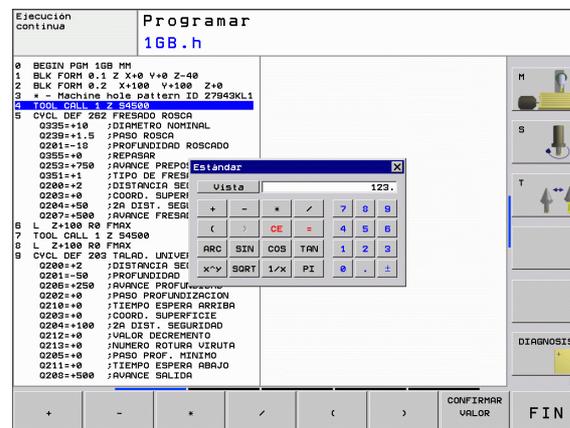
## 4.4 La calculadora

### Manejo

El TNC dispone de una calculadora con las funciones matemáticas más importantes.

- ▶ Abrir la calculadora y cerrar de nuevo con la tecla CALC
- ▶ Seleccionar las funciones de cálculo mediante órdenes cortas con el teclado alfanumérico. Las órdenes cortas están caracterizadas a color en la calculadora

Función de cálculo	Comando abreviado (tecla)
Sumar	+
Restar	-
Multiplicar	*
Dividir	/
Cálculo entre paréntesis	( )
Arcocoseno	ARC
Seno	SEN
Coseno	COS
Tangente	TAN
Elevar un valor a una potencia	X^Y
Sacar la raíz cuadrada	SQRT
Función de inversión	1/x
PI (3.14159265359)	PI
Sumar un valor a la memoria intermedia	M+
Guardar un valor en la memoria intermedia	MS
Llamada a la memoria intermedia	MR
Borrar la memoria intermedia	MC
Logaritmo natural	LN
Logaritmo	LOG
Función exponencial	e^x
Comprobar el signo	SGN



<b>Función de cálculo</b>	<b>Comando abreviado (tecla)</b>
Generar un valor absoluto	ABS
Redondear posiciones detrás de la coma	INT
Redondear posiciones delante de la coma	FRAC
Valor modular	MOD
Seleccionar vista	Ver
Borrar valor	CE
Unidad dimensional	mm o pulgadas
Visualización de los valores angulares	DEG (Grad) o RAD (medidas en radianes)
Tipo de visualización de los valores	DEC (decimal) o HEX (hexadecimal)

#### **Transferir al programa el valor calculado**

- ▶ Seleccionar con las teclas la palabra en la que se debe adoptar el valor calculado
- ▶ Abrir la calculadora con la tecla CALC y ejecutar el cálculo deseado
- ▶ Pulsar la tecla "Aceptar posición real", el TNC abre una carátula de softkeys
- ▶ Pulsar softkey CALC: el TNC acepta el valor en el campo de entrada activo y cierra la calculadora



## 4.5 Gráfico de programación

### Desarrollo con y sin gráfico de programación

Mientras se elabora un programa, el TNC puede visualizar el contorno programado con un gráfico de trazos 2D.

► Para la subdivisión de la pantalla cambiar el programa a la izquierda y el gráfico a la derecha: pulsar la tecla SPLIT SCREEN y la softkey PROGRAMA + GRAFICO



► Softkey DIBUJO AUTOM. en ON. Mientras se introducen las líneas del programa, el TNC visualiza cada movimiento programado en la ventana del gráfico

Si no se desea que el TNC visualice el gráfico, se fija la softkey DIBUJO AUTOM. en OFF.

DIBUJO AUTOM. ON no puede representar gráficamente repeticiones parciales del pgm.

### Realizar el gráfico de programación para un programa ya existente

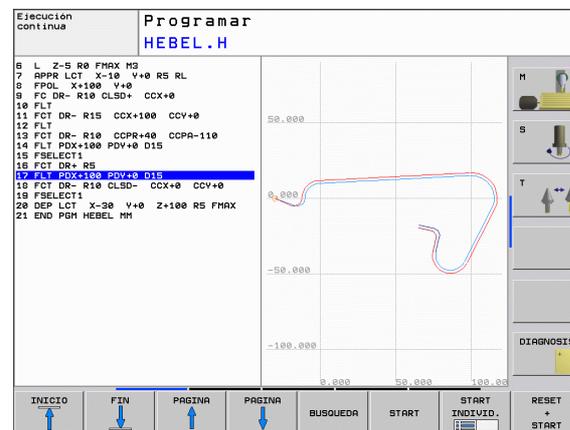
► Con las teclas cursoras seleccionar la frase hasta la cual se quiere realizar el gráfico o pulsar GOTO e introducir directamente el nº de frase deseado



► Realizar el gráfico: pulsar softkey RESET + START

Otras funciones:

Función	Softkey
Realizar el gráfico de programación completo	
Realizar el gráfico de programación por frases	
Realizar el gráfico de programación completo o completarlo después de RESET + START	
Detener el gráfico de programación. Esta softkey sólo aparece mientras el TNC realiza un gráfico de programación	



## Activar o desactivar las frases marcadas



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys: véase figura.
- ▶ Para visualizar nums. frase: fijar la softkey VISUALIZAR OMITIR NÚM. FRASE en VISUALIZAR
- ▶ Para visualizar núms. frase: Fijar la softkey VISUALIZAR OMITIR NÚM. FRASE en OMITIR



## Borrar el gráfico



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys: véase figura.
- ▶ Borrar el gráfico: pulsar la softkey BORRAR GRAFICO



## Ampliación o reducción de una sección

Se puede determinar la vista de un gráfico. Con un margen se selecciona la sección para ampliarlo o reducirlo.

- ▶ Seleccionar la carátula de softkeys para la ampliación o reducción de una sección (segunda carátula, véase figura)

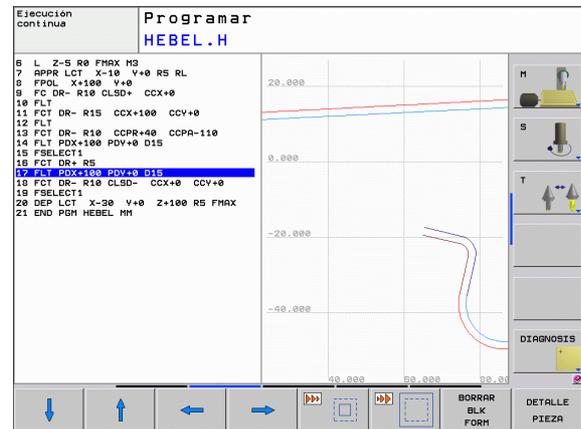
De esta forma se dispone de las siguientes funciones:

Función	Softkey
Seleccionar el margen y desplazarlo. Para desplazar mantener pulsada la softkey correspondiente	   
Reducir margen - para reducirlo mantener pulsada la softkey	
Ampliar margen - para ampliarlo mantener pulsada la softkey	



- ▶ Con la softkey SECCIÓN PIEZA EN BRUTO aceptar el campo seleccionado

Con la softkey PIEZA EN BRUTO COMO BLK FORM se genera de nuevo la sección original.



## 4.6 Avisos de error

### Visualizar error

El TNC visualiza el error, entre otros, en:

- Datos introducidos erróneos
- Errores lógicos en el programa
- Elementos de contorno no ejecutables
- Aplicaciones incorrectas del palpador

Si se produce un error, éste se visualiza en rojo en la cabecera. Se visualizan avisos de error largos y de varias líneas abreviados. Si aparece un error en el modo de funcionamiento de la segunda pantalla, éste se visualiza con la palabra "Error" en rojo. La información completa referida a todos los errores surgidos se encuentra en la ventana de error.

Si, en caso excepcional, aparece un "error en el procesamiento de datos", el TNC abre automáticamente la ventana de error. No es posible corregir este tipo de error. Cierre el sistema y reinicie el TNC de nuevo.

El aviso de error de la cabecera se visualiza siempre que se borre o se sustituya por un error de mayor prioridad.

Un aviso de error que contiene el número de una frase de programa, se ha generado en dicha frase o en las anteriores.

### Abrir ventana de error



- ▶ Pulsar la tecla ERR. El TNC abre la ventana de error y visualiza todos los avisos de error que se han producido.

### Cerrar la ventana de error



- ▶ Pulsar la softkey FIN , o



- ▶ pulsar la tecla ERR. El TNC cierra la ventana de error



## Avisos de error detallados

El TNC muestra posibilidades para la causa del error y posibilidades para la solución del error:

- ▶ Abrir ventana de error

INFO  
ADICIONAL

- ▶ Información sobre la causa y solución del error: posicionar el cursor luminoso sobre el aviso de error y pulsar la softkey INFO ADICIONAL. El TNC abre una ventana con información sobre la causa y la solución del error
- ▶ Abandonar info: pulsar la softkey INFO ADICIONAL de nuevo

## Softkey INFO INTERNA

La softkey INFO INTERNA ofrece información sobre el aviso de error, que solamente reviste importancia en un caso de servicio.

- ▶ Abrir ventana de error

INFO  
INTERNA

- ▶ Información detallada sobre el aviso de error: posicionar el cursor luminoso sobre el aviso de error y pulsar la softkey INFO INTERNA. El TNC abre una ventana con información interna sobre el error
- ▶ Abandonar Detalles: pulsar de nuevo la softkey INFO INTERNA



## Borrar error

### Borrar error fuera de la ventana de error:



- ▶ Borrar el error/indicación visualizado en la cabecera: pulsar la tecla CE



En algunos modos de funcionamiento (ejemplo: Editor) no se puede utilizar la tecla CE para borrar el error, ya que ésta está programada para otras funciones.

### Borrar varios errores:

- ▶ Abrir ventana de error



- ▶ Borrar errores individuales: posicionar el cursor en el aviso de error y pulsar el softkey BORRAR.



- ▶ Borrar todos los errores: pulsar el softkey BORRAR TODOS.



Si la causa de un error no se soluciona, no es posible borrar este error. En este caso se mantiene el aviso de error.

## Protocolo de error

El TNC memoriza los errores registrados y sucesos importantes (p. ej. inicio del sistema) en un protocolo de errores. La capacidad del protocolo de errores es limitada. Cuando el protocolo de errores está lleno, el TNC utiliza un segundo fichero. Si el segundo también está lleno, se borra el primer protocolo de errores y se sobrescribe, etc. En caso necesario, conmutar de FICHERO ACTUAL a FICHERO ANTERIOR, a fin de examinar el historial de errores.

- ▶ Abrir ventana de error



- ▶ Pulsar la softkey FICHEROS DE PROTOCOLO



- ▶ Abrir el protocolo de errores: pulsar la softkey PROTOCOLO DE ERRORES



- ▶ En caso necesario, ajustar el logfile anterior: pulsar la softkey FICHERO ANTERIOR



- ▶ En caso necesario, ajustar el logfile actual: pulsar la softkey FICHERO ACTUAL

La entrada más antigua del logfile de error se encuentra al principio – la más reciente al final del fichero.



## Protocolo de teclas

El TNC memoriza las entradas de teclas y sucesos importantes (p. ej. inicio del sistema) en un protocolo de teclas. La capacidad del protocolo de teclas es limitada. Si el protocolo de teclas está lleno, entonces se conmuta a un segundo protocolo de teclas. Si el segundo también está lleno, se borra el primer protocolo y se sobrescribe, etc. En caso necesario, conmutar de FICHERO ACTUAL a FICHERO ANTERIOR, a fin de examinar el historial de entradas.

- 
 ▶ Pulsar la softkey FICHEROS DE PROTOCOLO
- 
 ▶ Abrir logfile de teclas: pulsar la softkey PROTOCOLO DE TECLAS
- 
 ▶ En caso necesario, ajustar el logfile anterior: pulsar la softkey FICHERO ANTERIOR
- 
 ▶ En caso necesario, ajustar el logfile actual: pulsar la softkey FICHERO ACTUAL

El TNC memoriza cada tecla activada durante el funcionamiento del panel de control en un protocolo de teclas. La entrada más antigua se encuentra al principio – la más reciente al final del fichero.

### Resumen de teclas y softkeys para examinar los logfiles:

Función	Softkey/Teclas
Salto al comienzo del logfile	
Salto al final del logfile	
Logfile actual	
Logfile anterior	
Retroceder/avanzar línea	 
Regreso al menú principal	

## Texto de aviso

En un error, por ejemplo al activar una tecla no permitida o al introducir un valor fuera de su margen, el TNC hace referencia a este error con un texto de aviso (verde) en la cabecera. El TNC borra el texto de aviso en la próxima entrada válida.

## Memorizar ficheros de servicio

En caso necesario, se puede memorizar la "situación actual del TNC" y facilitársela al técnico de servicio para su evaluación. Para ello se memoriza un grupo de ficheros de servicio (logfile de errores y de teclas, así como otros ficheros que ofrecen información sobre la situación actual de la máquina y del mecanizado).

Si se repite la función "Memorizar ficheros de servicio", se sobrescribirá el grupo de ficheros de servicio anterior.

### Memorizar ficheros de servicio:

► Abrir ventana de error



► Pulsar la softkey FICHEROS DE PROTOCOLO



► Memorizar ficheros de servicio: pulsar la softkey MEMORIZAR FICHEROS DE SERVICIO

## Llamar al sistema de ayuda TNCguide

Se puede llamar al sistema de ayuda del TNC mediante softkey. En estos momentos obtiene en el sistema de ayuda la misma explicación del error que obtendría al pulsar la tecla HELP.



Si el fabricante de la máquina también pone a disposición un sistema de ayuda, entonces el TNC emite la softkey adicional FABRICANTE DE MÁQUINA, mediante la cual puede llamar a este sistema de ayuda separado. Allí encontrará información más detallada referente al aviso de error pendiente.



► Llamar a la ayuda sobre avisos de error HEIDENHAIN



► En caso estar disponible, llamar a la ayuda sobre avisos de error específicos de máquina



## 4.7 Sistema de ayuda contextual TNCguide

### Aplicación



Antes de poder utilizar el TNCguide, desde la página web de HEIDENHAIN se deben descargar los ficheros de ayuda Ver “Descargar los ficheros de ayuda actuales” en pág. 132.

El sistema de ayuda sensible al contexto **TNCguide** contiene la documentación de usuario en formato HTML. La llamada del TNCguide tiene lugar pulsando la tecla HELP, con lo cual el TNC, dependiendo de la situación, visualiza parcialmente la correspondiente información directamente (llamada sensible al contexto). Igualmente, si durante la edición de una frase NC accione la tecla HELP, generalmente llegará exactamente al apartado de la documentación con la descripción de la función en cuestión.



El TNC intenta iniciar el TNCguide en el idioma ajustado en el TNC. Si no se dispone todavía de los ficheros de este idioma en el TNC, entonces éste abre la versión en inglés.

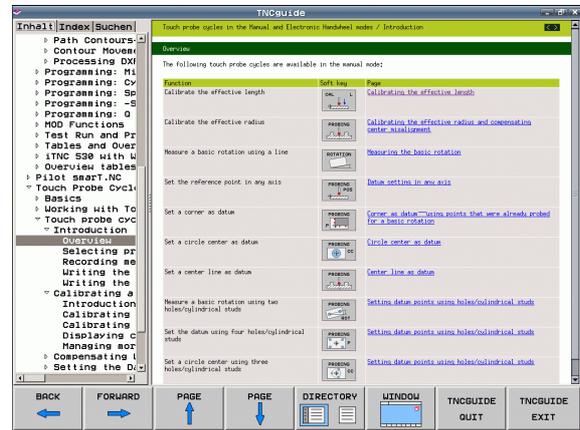
Están disponibles las siguientes documentaciones de usuario en el TNCguide:

- Modo de Empleo en lenguaje conversacional HEIDENHAIN (**BHBKlartext.chm**)
- Modo de empleo en DIN/ISO (**BHBIso.chm**)
- Modo de Empleo Programación de ciclos (**BHBcycles.chm**)
- Listado de todos los avisos de error NC (**errors.chm**)

Adicionalmente se dispone de un fichero **main.chm**, en el cual se encuentran resumidos todos los ficheros chm existentes.



Opcionalmente el fabricante de la máquina puede también incluir documentaciones específicas de máquina en el **TNCguide**. Estos documentos aparecen como libros separados en el fichero **main.chm**.



## Trabajar con el TNCguide

### Llamar al TNCguide

Para iniciar el TNCguide, existen varias posibilidades:

- ▶ Pulsar la tecla HELP, si el TNC no está visualizando en estos momentos un aviso de error
- ▶ Pulsar con el ratón sobre softkeys, si anteriormente se ha pulsado sobre el símbolo de ayuda que aparece en el lado inferior derecho de la pantalla
- ▶ Abrir un fichero de ayuda (fichero CHM) mediante la Gestión de ficheros. El TNC puede abrir cualquier fichero CHM, aunque no esté memorizado en el disco duro del TNC



Si aparecen uno o más avisos de error, entonces el TNC visualiza la ayuda directa sobre los avisos de error. Para poder iniciar el **TNCguide** deben, en primer lugar, eliminarse todos los avisos de error.

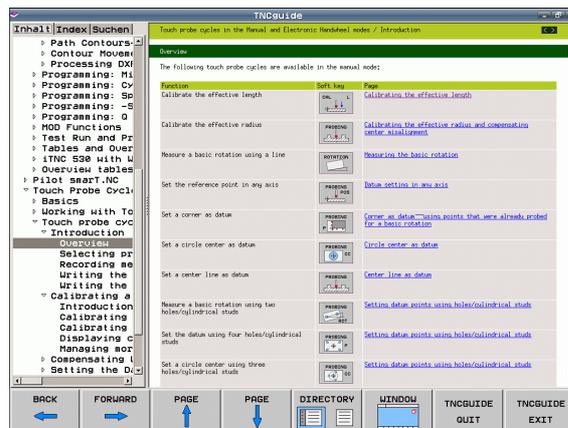
El TNC inicia el navegador estándar definido internamente en el puesto de programación por el sistema durante una llamada del sistema de ayuda (normalmente, el Internet Explorer) sino, un navegador adaptado por HEIDENHAIN.

Se dispone de una llamada sensible al contexto para muchas softkeys, mediante la cual se accede directamente a la descripción de función de la softkey correspondiente. Sólo se dispone de esta funcionalidad mediante el manejo del ratón. Debe procederse de la siguiente forma:

- ▶ Seleccionar la carátula de softkeys, en la cual se visualiza la softkey deseada
- ▶ Pulsar con el ratón sobre el símbolo de ayuda que el TNC visualiza directamente a la derecha mediante la carátula de softkeys: el cursor del ratón cambia sobre los signos de interrogación
- ▶ Pulsar con el signo de interrogación sobre la softkey, cuya función se desee explicar: el TNC abre el TNCguide. Si no existe ningún punto de entrada para la softkey seleccionada, el TNC abre el fichero **main.chm**, desde el que deberá buscarse manualmente la explicación deseada mediante búsqueda de texto completo o navegación

También durante la edición de una frase NC se dispone de una ayuda contextual:

- ▶ Seleccionar una frase NC
- ▶ Situarse dentro de la frase con las teclas cursoras
- ▶ Apretar la tecla HELP: El TNC inicia el sistema de ayuda y muestra una descripción de la función activa (no es el caso para funciones auxiliares o ciclos intergrados por el fabricante de la máquina).



## Navegar en el TNCguide

Lo más sencillo es navegar por el TNCguide mediante el ratón. En el lado izquierdo puede verse el Índice. Se puede visualizar el capítulo superior pulsando sobre el triángulo que aparece a la derecha o bien visualizar la página correspondiente pulsando sobre la entrada. El manejo es idéntico al del Explorador de Windows.

Los textos enlazados (listas cruzadas) se muestran en color azul y subrayados. Pulsando sobre el enlace se abre la correspondiente página.

Naturalmente, también se puede utilizar el TNCguide mediante las teclas y softkeys. La siguiente tabla contiene un resumen de las correspondientes funciones de las teclas.



Las funciones de teclas descritas a continuación sólo están disponibles en el hardware del control, no en el puesto de programación.

Función	Softkey
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El Índice a la izquierda está activo: Seleccionar la entrada superior o inferior</li> <li>■ La ventana de texto a la derecha está activa: Desplazar la página hacia abajo o hacia arriba, si el texto o los gráficos no se visualizan totalmente</li> </ul>	 
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El Índice a la izquierda está activo: Abrir el Índice. Si no se puede abrir el Índice, salta a la ventana derecha</li> <li>■ La ventana de texto a la derecha está activa: Ninguna función</li> </ul>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El Índice a la izquierda está activo: Cerrar el Índice</li> <li>■ La ventana de texto a la derecha está activa: Ninguna función</li> </ul>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El Índice a la izquierda está activo: Visualizar la página seleccionada mediante la tecla cursora</li> <li>■ La ventana de texto a la derecha está activa: Si el cursor está sobre un enlace, entonces salta a la página enlazada</li> </ul>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El Índice a la izquierda está activo: Conmutar la solapa entre visualización del directorio índice, visualización del directorio palabra clave y la función Búsqueda de texto completo, y conmutar al lado derecho de la pantalla</li> <li>■ La ventana de texto a la derecha está activa: Salto atrás a la ventana izquierda</li> </ul>	



Función	Softkey
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El Índice a la izquierda está activo:   Seleccionar la entrada superior o inferior</li> <li>■ La ventana de texto a la derecha está activa:   Iniciar el próximo enlace</li> </ul>	
<p>Seleccionar la última página visualizada</p>	
<p>Avanzar hacia delante, si se ha utilizado varias veces la función "Seleccionar última página visualizada"</p>	
<p>Retroceder una página</p>	
<p>Pasar una página hacia delante</p>	
<p>Visualizar/omitir Índice</p>	
<p>Cambio entre representación a pantalla completa y minimizada. Con la representación minimizada aún puede verse una parte de la superficie del TNC</p>	
<p>El foco cambia internamente a la aplicación TNC, de forma que puede manejarse el control con el TNCguide abierto. Si la representación a pantalla completa está activa, el TNC reduce automáticamente el tamaño de la ventana antes del cambio de foco</p>	
<p>Finalizar el TNCguide</p>	



## Directorio palabra clave

Las palabras clave más importantes se ejecutan en el directorio palabra clave (solapa **Índice**) y pueden seleccionarse directamente mediante un clic del ratón o mediante las teclas cursoras.

La página izquierda está activa.



- ▶ Seleccionar la solapa **Índice**
- ▶ Activar el campo de introducción **Contraseña**
- ▶ Introducir la palabra a buscar, entonces el TNC sincroniza el directorio palabra clave referido al texto introducido, de manera que sea más fácil encontrar la palabra clave en la lista ejecutada, o
- ▶ Destacar la palabra clave deseada mediante las teclas cursoras
- ▶ Visualizar las informaciones sobre la palabra clave seleccionada con la tecla ENT



La palabra para la búsqueda sólo se puede introducir mediante un teclado conectado en el puerto USB.

## Búsqueda de texto completo

En la solapa **Búsqueda** existe la posibilidad de buscar una determinada palabra en todo el TNCguide.

La página izquierda está activa.



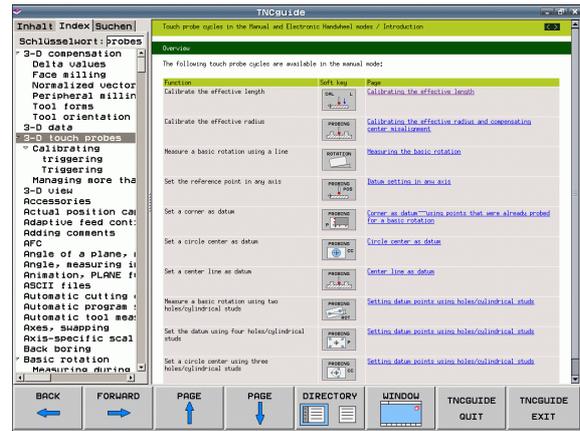
- ▶ Seleccionar la solapa **Búsqueda**
- ▶ Activar el campo de introducción **Búsqueda:**
- ▶ Introducir la palabra a buscar, confirmar con la tecla ENT: el TNC lista todas las posiciones encontradas que contengan esta palabra
- ▶ Destacar la posición deseada mediante las teclas cursoras
- ▶ Visualizar la posición encontrada seleccionada con la tecla ENT



La palabra para la búsqueda sólo se puede introducir mediante un teclado conectado en el puerto USB.

La búsqueda de texto completo solamente puede realizarse con una única palabra.

Si se activa la función **Buscar sólo en el título** (mediante la tecla del ratón o bien situando el cursor y confirmando después con la tecla de espacios), el TNC no busca en todo el texto, sino sólo en los títulos.



## Descargar los ficheros de ayuda actuales

Los ficheros de ayuda que se adaptan a cada software TNC se encuentran en la página web de HEIDENHAIN bajo [www.heidenhain.de](http://www.heidenhain.de):

- ▶ Servicios y documentación
- ▶ Software
- ▶ Sistema de ayuda TNC 620
- ▶ Número de software NC de su TNC, p. ej. **34056x-02**
- ▶ Seleccionar el idioma deseado, p. ej. Alemán: se visualizará entonces un fichero ZIP con los correspondientes ficheros de ayuda
- ▶ Descargar y descomprimir el fichero ZIP
- ▶ Transmitir los ficheros CHM descomprimidos en el TNC dentro del directorio **TNC:\tncguide\de** o bien en el correspondiente subdirectorio lingüístico (ver también la tabla abajo)



Si se transmiten los ficheros CHM con TNCremoNT al TNC, debe introducirse en el punto de menú **Otros>Configuración>Modo>Transmisión en formato binario** la extensión **.CHM**.

Idioma	Directorio TNC
Alemán	TNC:\tncguide\de
Inglés	TNC:\tncguide\en
Checo	TNC:\tncguide\cs
Francés	TNC:\tncguide\fr
Italiano	TNC:\tncguide\it
Español	TNC:\tncguide\es
Portugués	TNC:\tncguide\pt
Sueco	TNC:\tncguide\sv
Danés	TNC:\tncguide\da
Finlandés	TNC:\tncguide\fi
Holandés	TNC:\tncguide\nl
Polaco	TNC:\tncguide\pl
Húngaro	TNC:\tncguide\hu
Ruso	TNC:\tncguide\ru
Chino (simplificado)	TNC:\tncguide\zh
Chino (tradicional)	TNC:\tncguide\zh-tw





# 5

**Programación:  
Herramientas**



## 5.1 Introducción de datos de la herramienta

### Avance F

El avance **F** es la velocidad en mm/min (pulg./min), con la cual se desplaza el punto medio de la herramienta en su trayectoria. El avance máximo puede ser diferente en cada máquina y está determinado por parámetros de máquina.

#### Introducción

El avance se puede introducir en la frase **TOOL CALL** (llamada a la herramienta) y en cada frase de posicionamiento Ver "Elaboración de frases de programa con las teclas de función de trayectoria" en pág. 161. En programas de milímetros introducir el avance en la unidad mm/min, y en programas de pulgadas en 1/10 pulgadas/min, a causa de la resolución.

#### Avance rápido

Para la marcha rápida se introduce **F MAX**. Para introducir **F MAX** se pulsa la tecla **ENT** o la softkey **FMAX** cuando aparece la pregunta del diálogo AVANCE F = ?.



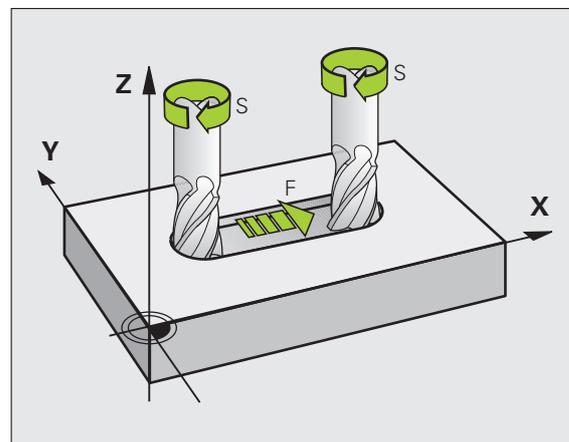
Para realizar la marcha rápida de su máquina, se puede programar también el valor numeral correspondiente, por ej. **F30000**. Esta marcha rápida tiene efecto al contrario de **FMAX** no sólo frase a frase, sino hasta que se programa un nuevo avance.

#### Duración del efecto

El avance programado con un valor numérico es válido hasta que se indique un nuevo avance en otra frase. **F MAX** sólo es válido para la frase en la que se programa. Después de la frase con **F MAX** vuelve a ser válido el último avance programado con un valor numérico.

#### Modificación durante la ejecución del programa

Durante la ejecución del programa se puede modificar el avance con el potenciómetro de override **F** para el mismo.



## Revoluciones del cabezal S

Las revoluciones S del cabezal se indican en revoluciones por minuto (rpm) en la frase **TOOL CALL** (llamada a la hta.). De forma alternativa, también se puede definir una velocidad de corte Vc en m/min.

### Programar una modificación

En el programa de mecanizado se pueden modificar las revoluciones del cabezal con una frase **TOOL CALL** en la cual se indica únicamente el nuevo número de revoluciones:



- ▶ Programación de la llamada a la hta.: Pulsar la tecla **TOOL CALL**
- ▶ Pasar la pregunta del diálogo **¿Número de hta.?** con la tecla **NO ENT**
- ▶ Pasar la pregunta del diálogo **¿Eje hta. paralelo X/Y/Z ?** con la tecla **NO ENT**
- ▶ En el diálogo **¿Revoluciones S del cabezal = ?** introducir nuevas revoluciones del cabezal y confirmar con la tecla **END** o conmutar mediante la softkey **VC** a la introducción de velocidad de corte

### Modificación durante la ejecución del programa

Durante la ejecución del programa se pueden modificar las revoluciones con el potenciómetro de override S.



## 5.2 Datos de la herramienta

### Condiciones para la corrección de la herramienta

Normalmente las coordenadas de las trayectorias necesarias, se programan tal como está acotada la pieza en el plano. Para que el TNC pueda calcular la trayectoria del punto central de la herramienta, es decir, que pueda realizar una corrección de la herramienta, deberá introducirse la longitud y el radio de cada herramienta empleada.

Los datos de la herramienta se pueden introducir directamente en el programa con la función **TOOL DEF** o por separado en las tablas de herramientas. Si se introducen los datos de la herramienta en la tabla, existen otras informaciones específicas de la herramienta (QV). Cuando se ejecuta el programa de mecanizado, el TNC tiene en cuenta todas las informaciones introducidas.

### Número y nombre de la herramienta

Cada herramienta se caracteriza con un número del 0 a 32767. Cuando se trabaja con tablas de herramienta, se pueden indicar además nombres de herramientas. Los nombres de herramienta pueden contener como máximo 16 caracteres.

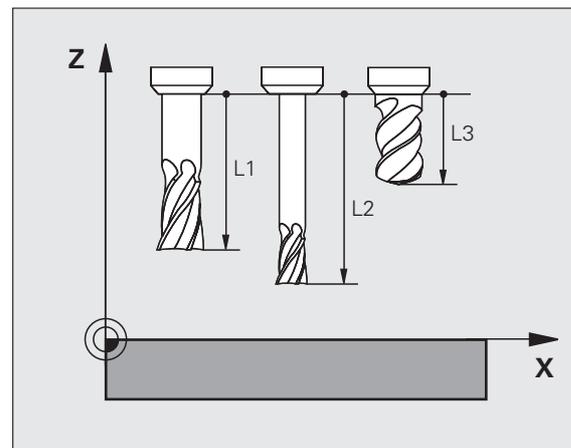
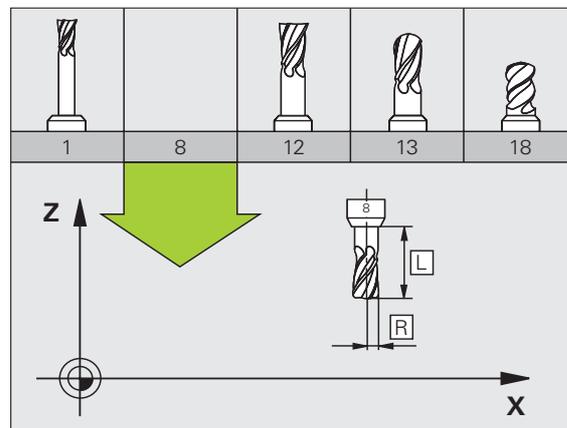
La herramienta con el número 0 se ha definido como herramienta cero y tiene longitud  $L=0$  y radio  $R=0$ . En las tablas de herramientas la herramienta T0 también debería definirse con  $L=0$  y  $R=0$ .

### Longitud de la herramienta L

Debe introducirse la longitud de la herramienta L básicamente como longitud absoluta referida al punto de referencia de la herramienta. El TNC necesita forzosamente la longitud total de la herramienta para numerosas funciones en combinación con el mecanizado de varios ejes.

### Radio R de la herramienta

Introducir directamente el radio R de la herramienta.



## Valores delta para longitudes y radios

Los valores delta indican desviaciones de la longitud y del radio de las herramientas .

Un valor delta positivo indica una sobremedida (**DL**, **DR**, **DR2**>0). En un mecanizado con sobremedida dicho valor se indica en la programación por medio de la llamada a la herramienta **TOOL CALL**.

Un valor delta negativo indica un decremento (**DL**, **DR**, **DR2**<0). En las tablas de herramienta se introduce el decremento para el desgaste de la hta.

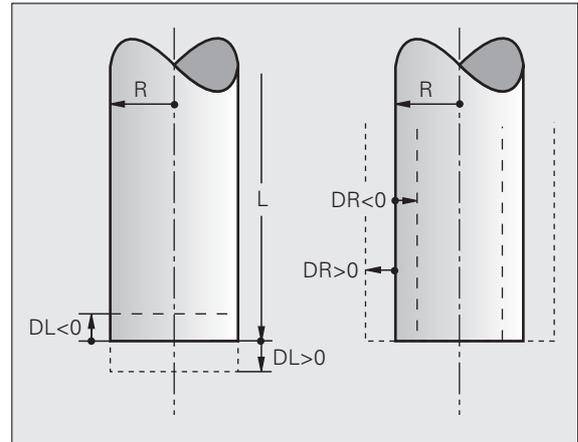
Los valores delta se indican como valores numéricos, en una frase **TOOL CALL** se admite también un parámetro Q como valor.

Margen de introducción: los valores delta se encuentran como máximo entre  $\pm 99,999$  mm.



Los valores delta de la tabla de herramientas influyen en la representación gráfica de la **herramienta**. La representación de la **pieza** en la simulación permanece invariable.

Los valores delta de la frase **TOOL CALL** modifican en la simulación el tamaño representado de la **pieza**. El **tamaño de la herramienta** simulado permanece invariable.



## Introducción de los datos de la hta. en el pgm

El número, la longitud y el radio para una herramienta se determina una sola vez en el programa de mecanizado en una frase **TOOL DEF**:

- ▶ Seleccionar la definición de herramienta: pulsar la tecla **TOOL DEF**

**TOOL  
DEF**

- ▶ **Número de herramienta:** identificar claramente una herramienta con su número
- ▶ **Longitud de la herramienta:** Valor de corrección para la longitud
- ▶ **Radio de la herramienta:** Valor de corrección para el radio



Durante el diálogo es posible introducir el valor para la longitud del radio directamente en el campo de diálogo: pulsar la softkey del eje deseada.

### Ejemplo

**4 TOOL DEF 5 L+10 R+5**



## Introducir los datos de la herramienta en la tabla

En una tabla de herramientas se pueden definir hasta 9999 htas. y memorizar sus datos correspondientes. Rogamos tengan en cuenta las funciones de edición que aparecen más adelante en este capítulo. A fin de poder introducir varios datos de corrección para una herramienta (indexar número de herramienta), añadir una línea y ampliar el número de herramienta mediante un punto y una cifra del 1 al 9 (p. ej. **T 5.2**).

Las tablas de herramientas se emplean cuando

- Se desea indicar herramientas indexadas, como por ej. taladro en niveles con varias correcciones de longitud
- Su máquina está equipada con un cambiador de herramientas automático
- Se quiere desbastar con el ciclo de mecanizado 22 (ver Modo de Empleo Programación de ciclos, Ciclo DESBASTE)
- Se quiere trabajar con los ciclos de mecanizado 251 hasta 254 (ver Modo de Empleo Programación de ciclos, Ciclos 251 hasta 254)

### Tabla de herramientas: Datos de la herramienta estándar

Abrev.	Datos introducidos	Diálogo
<b>T</b>	Número con el cual se llama a la hta. en el programa (p.ej. 5, indiciado: 5.2)	-
<b>NOMBRE</b>	Nombre, con el cual se llamará a la herramienta en el programa (máximo 16 caracteres, sólo mayúsculas, sin espacios en blanco)	¿Nombre de la herramienta?
<b>L</b>	Valor de corrección para la longitud L de la herramienta	¿Longitud de la herramienta?
<b>R</b>	Valor de corrección para el radio R de la herramienta	¿Radio R de la herramienta?
<b>R2</b>	Radio R2 de la herramienta para fresa toroidal (sólo para corrección de radio tridimensional o representación gráfica del mecanizado con fresa esférica)	¿Radio R2 de la herramienta?
<b>DL</b>	Valor delta de la longitud de la herramienta L	¿Sobremedida de longitud de la herramienta?
<b>DR</b>	Valor delta del radio R de la herramienta	Medida radio hta. excedida?
<b>DR2</b>	Valor delta del radio de la herramienta R2	¿Sobremedida del radio de la herramienta R2?
<b>LCUTS</b>	Longitud de la cuchilla de la herramienta para el ciclo 22	¿Longitud de la cuchilla en el eje de la herramienta?
<b>ANGLE</b>	Máximo ángulo de profundización de la hta. en movimientos de profundización pendular para los ciclos 22 y 208	¿Máximo ángulo de profundización?
<b>TL</b>	Fijar el bloqueo de la herramienta ( <b>TL</b> : de <b>T</b> ool <b>L</b> ocked = bloqueo herramienta en inglés)	¿Herramienta bloqueada? Sí = ENT / No = NO ENT
<b>RT</b>	Número de una herramienta gemela, si existe, como repuesto de la herramienta ( <b>RT</b> : de <b>R</b> eplacement <b>T</b> ool = herramienta de repuesto en inglés); véase también <b>TIME2</b>	¿Herramienta gemela?



Abrev.	Datos introducidos	Diálogo
<b>TIME1</b>	Máximo tiempo de vida de la herramienta en minutos. Esta función depende de la máquina y se describe en el manual de la misma	¿Máx. tiempo de vida?
<b>TIME2</b>	Máximo tiempo de vida de la herramienta en un <b>TOOL CALL</b> en minutos: cuando el tiempo de vida actual alcanza o sobrepasa este valor, el TNC utiliza la herramienta gemela en el siguiente <b>TOOL CALL</b> (véase también <b>CUR_TIME</b> )	¿Máximo tiempo de vida en TOOL CALL?
<b>CUR_TIME</b>	Tiempo de vida actual de la herramienta en minutos: el TNC cuenta automáticamente el tiempo de vida actual ( <b>CUR_TIME</b> : für <b>CUR</b> rent <b>TIME</b> = tiempo de vida actual). Se puede introducir una indicación para las herramientas empleadas.	¿Tiempo de vida actual?
<b>TIPO</b>	Tipo de herramienta: softkey SELECCION TIPO (3ª carátula de softkeys); el TNC visualiza una ventana en la cual se selecciona el tipo de herramienta. Se pueden adjudicar tipos de herramienta para dar un filtro de parámetros, dónde sólo se vea en la tabla el tipo elegido	¿Tipo herramienta?
<b>DOC</b>	Comentario sobre la herramienta (máximo 16 signos)	¿Comentario sobre la herramienta?
<b>PLC</b>	Información sobre esta herramienta, que se transmite al PLC	¿Estado del PLC?
<b>PTYP</b>	Tipo de herramienta para evaluar en la tabla de posiciones	¿Tipo de herramienta para la tabla de posiciones?
<b>LIFTOFF</b>	Determinar si el TNC debe desplazar la herramienta en una parada NC en dirección del eje de herramienta positivo para evitar marcas de cortes en el contorno. Si está definida <b>Y</b> , el TNC retira la herramienta 0,1 mm del contorno, si se ha activado esta función en el programa NC con M148 Ver "Con Stop NC retirar automáticamente la herramienta del contorno: M148" en pág. 315	¿Retirar herramienta Y/N?
<b>TP_NO</b>	Número del palpador en la tabla de herramientas	Número del palpador
<b>T_ANGLE</b>	Ángulo extremo de la herramienta. Lo utiliza el ciclo Centraje (ciclo 240) para poder calcular la profundidad de centrado según el dato de diámetro	¿Ángulo de punta?



### Tabla de herramientas: Datos de la hta. para la medición automática de la misma



Descripción de los ciclos para la medición automática de herramientas: ver Modo de Empleo Programación ciclos.

Abrev.	Datos introducidos	Diálogo
CUT	Número de cuchillas de la herramienta (máx. 20 cuchillas)	¿Número de cuchillas?
LTOL	Desviación admisible de la longitud L de la herramienta para reconocer un desgaste. Si se sobrepasa el valor introducido, el TNC bloquea la herramienta (estado L). Margen de introducción: 0 a 0,9999 mm	Tolerancia de desgaste: ¿Longitud?
RTOL	Desviación admisible del radio R de la herramienta para reconocer un desgaste. Si se sobrepasa el valor introducido, el TNC bloquea la herramienta (estado L). Margen de introducción: 0 a 0,9999 mm	Tolerancia de desgaste: ¿Radio?
R2TOL	Desviación admisible del radio R2 de la herramienta para detectar un desgaste. Si se sobrepasa el valor introducido, el TNC bloquea la herramienta (estado L). Margen de introducción: 0 a 0,9999 mm	Tolerancia de desgaste: ¿Radio2?
DIRECT.	Dirección de corte de la herramienta para la medición con la herramienta girando	¿Dirección de corte (M3 = -) ?
R_OFFS	Medición de la longitud: Decalaje de la herramienta entre el centro del vástago y el centro de la herramienta. Ajuste: ningún valor registrado ( desviación = radio de herramienta)	¿Radio desplaz. hta.?
L_OFFS	Medición del radio: Desvío adicional de la herramienta en relación con <b>offsetToolAxis</b> (114104) entre la superficie del vástago y la arista inferior de la herramienta. Ajuste previo : 0	¿Long. desplaz. hta.?
LBREAK	Desvío admisible de la longitud L de la herramienta para detectar la rotura. Si se sobrepasa el valor introducido, el TNC bloquea la herramienta (estado L). Margen de introducción: 0 a 0,9999 mm	Tolerancia de rotura: ¿Longitud ?
RBREAK	Desvío admisible del radio R de la herramienta para llegar a la rotura. Si se sobrepasa el valor introducido, el TNC bloquea la herramienta (estado L). Margen de introducción: 0 a 0,9999 mm	Tolerancia de rotura: ¿Radio?



## Editar las tablas de herramientas

La tabla de herramientas válida para la ejecución del programa se llama TOOL.T. TOOL.T debe estar memorizada en el directorio **TNC:\table**. La tabla TOOL.T sólo se puede editar en un modo de funcionamiento de Máquina.

Para las tablas de herramientas que se desee archivar o utilizar para el Test de programa debe asignarse cualquier otro nombre de fichero con la terminación .T. Para los modos de funcionamiento "Test de programa" y "Programación", el TNC utiliza de forma estándar la tabla de herramientas "simtool.t", que también se encuentra memorizada en el directorio "tabla". Para editar, pulsar la softkey TABLA DE HERRAMIENTAS en el modo de funcionamiento Test de programa.

Abrir la tabla de herramientas TOOL.T:

- ▶ Seleccionar cualquier modo de funcionamiento de Máquina



- ▶ Seleccionar la tabla de herramientas: pulsar la softkey TABLA HERRAMIENTAS



- ▶ Fijar la softkey EDITAR en "ON"

### Mostrar sólo un determinado tipo de herramientas (Filtro de configuración)

- ▶ Pulsar la softkey FILTRAR TABLA (cuarta barra de softkeys)
- ▶ Elegir el tipo de herramienta deseado por softkey: El TNC muestra sólo las herramientas del tipo seleccionado
- ▶ desactivar el filtro: volver a pulsar el tipo de herramienta o seleccionar otro tipo



El constructor de la máquina adapta el tipo de función de la tabla de posiciones a su máquina. ¡Rogamos consulten el manual de su máquina!

Editar tabla de herramienta						Programar
¿Nombre de herramienta						
Fichero: tnc:\table\tool.t						Linea: 0
T	NAME	L	R	RZ	DL	
0	UKZ-0	+50	+1	+0	+0	
1	UKZ-1	+50	+1	+0	+0	
2	UKZ-2	+50	+2	+0	+0	
3	UKZ-3	+50	+3	+0	+0	
4	UKZ-4	+50	+4	+0	+0	
5	UKZ-5	+50	+5	+0	+0	
6	UKZ-6	+50	+6	+0	+0	
7	UKZ-7	+50	+7	+0	+0	
8	UKZ-8	+50	+8	+0	+0	
9	UKZ-9	+50	+9	+0	+0	
10	UKZ-10	+50	+11	+0	+0	
11	UKZ-11	+50	+12	+0	+0	
12	UKZ-12	+50	+13	+0	+0	
13	UKZ-13	+50	+14	+0	+0	
14	UKZ-14	+50	+15	+0	+0	
15	UKZ-15	+50	+16	+0	+0	
16	UKZ-16	+50	+17	+0	+0	
17	UKZ-17	+50	+18	+0	+0	
18	UKZ-18	+50	+19	+0	+0	
19	UKZ-19	+50	+20	+0	+0	
20	UKZ-20	+50	+21	+0	+0	
21	UKZ-21	+50	+22	+0	+0	
22	PROBE	+50	+2	+0	+0	
23	UKZ-23	+50	+23	+0	+0	
24	UKZ-24	+50	+24	+0	+0	
25	UKZ-25	+50	+25	+0	+0	
26	UKZ-26	+50	+26	+0	+0	
27	UKZ-27	+50	+27	+0	+0	

## Abrir cualquier otra tabla de herramientas

- ▶ Seleccionar el funcionamiento Memorizar/editar programa
  - ▶ Llamada a la gestión de ficheros
  - ▶ Visualizar los tipos de ficheros: pulsar la softkey SELECCIONAR TIPO
  - ▶ Visualizar ficheros del tipo .T: pulsar la softkey MOSTRAR .T
  - ▶ Seleccionar un fichero o introducir el nombre de un fichero nuevo. Confirmar con la tecla ENT o con la softkey SELECCIONAR

Cuando se ha abierto una tabla de herramientas para editarla, se puede desplazar el cursor con las teclas cursoras o mediante softkeys a cualquier posición en la tabla. En cualquier posición se pueden sobrescribir los valores memorizados e introducir nuevos valores. Véase la siguiente tabla con funciones de edición adicionales.

Cuando el TNC no puede visualizar simultáneamente todas las posiciones en la tabla de herramientas, en la parte superior de la columna se visualiza el símbolo ">>" o bien "<<".

Funciones de edición para las tablas de herramientas	Softkey
Seleccionar el principio de la tabla	
Seleccionar el final de la tabla	
Seleccionar la página anterior de la tabla	
Seleccionar la página siguiente de la tabla	
Buscar texto o cifra	
Salto al principio de la línea	
Salto al final de la línea	
Copiar el campo marcado	
Añadir el campo copiado	
Añadir al final de la tabla el número de líneas (htas.) que se ha introducido	
Añadir línea con número de herramienta programado	



Funciones de edición para las tablas de herramientas	Softkey
Borrar la línea (herramienta) actual	BORRRAR LINEA
Clasificar herramientas según el contenido de una columna	CLASIFIC
Visualizar todos los taladros en la tabla de herramientas	TALADRO
Visualizar todas las fresas en la tabla de herramientas	FRESADORA
Visualizar todos los talador de rosca / fresas de rosca en la tabla de herramientas	ROSCADO /FRESADO CON MACHO
Visualizar todos los palpadores en la tabla de herramientas	PALPADOR PROBE

#### Abandonar la edición de la tabla de herramientas

- Llamar a la gestión de ficheros y seleccionar un fichero de otro tipo, p.ej. un programa de mecanizado



## Tabla de posiciones para cambiador de herramientas



El fabricante de la máquina adapta el volumen de funciones de la tabla de posiciones a su máquina. ¡Rogamos consulten el manual de su máquina!

Para el cambio de herramientas automático se necesita la tabla de posiciones TOOL\_P.TCH. El TNC administra varias tablas de posición con los nombres de archivo deseados. La tabla de posiciones que se quiere activar para la ejecución del programa, se selecciona en un modo de funcionamiento de ejecución de programa a través de la gestión de ficheros (estado M).

### Edición de una tabla de posiciones en un modo de funcionamiento de ejecución del programa



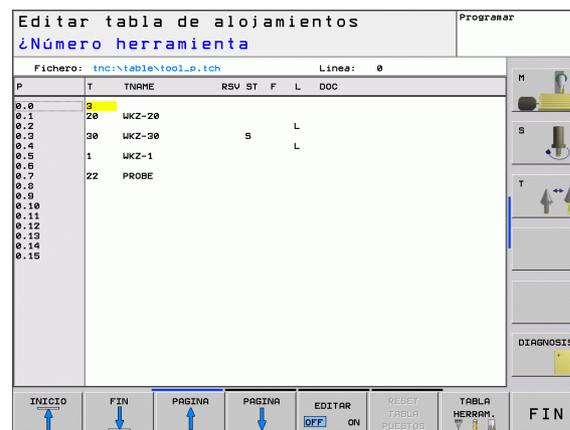
- ▶ Seleccionar la tabla de herramientas: pulsar la softkey TABLA HERRAMIENTAS



- ▶ Seleccionar la tabla de posiciones: pulsar la softkey TABLA POSICIONES



- ▶ Puede que no sea necesario o posible fijar la softkey EDITAR en ON en la máquina: consultar el Manual de la máquina



## Seleccionar la tabla de posiciones en el modo de funcionamiento Memorizar/editar programa

PGM  
MGT

- ▶ Llamada a la gestión de ficheros
- ▶ Visualizar los tipos de ficheros: pulsar la softkey MOSTRAR TODO
- ▶ Seleccionar un fichero o introducir el nombre de un fichero nuevo. Confirmar con la tecla ENT o con la softkey SELECCIONAR

Abrev.	Datos introducidos	Diálogo
P	Nº de posición de la herramienta en el almacén de herramientas	-
T	Número de la herramienta	¿Número de herramienta?
RSV	Puesto reservado para almacén de superficie	Puesto reserv.: Sí=ENT/No = NOENT
ST	La herramienta es hta. especial ( <b>ST</b> : de <b>S</b> pecial <b>T</b> ool = en inglés, herramienta especial); si la hta. especial ocupa posiciones delante y detrás de su posición, deben bloquearse dichas posiciones en la columna L (estado L)	¿Hta. especial?
F	Devolver la herramienta siempre a la misma posición en el almacén ( <b>F</b> : de <b>F</b> ixed = en inglés determinado)	¿Posición fija? Sí = ENT / No = NO ENT
L	Bloquear la posición ( <b>L</b> : de <b>L</b> ocked = en inglés bloqueado, véase también la columna ST)	Posición bloqueada si = ENT / no = NO ENT
DOC	Visualización del comentario sobre la herramienta de TOOL.T	-
PLC	Información sobre esta posición de la herramienta para transmitir al PLC	¿Estado del PLC?
P1 ... P5	La función está definida por el fabricante de la máquina. Tener en cuenta la documentación de la máquina	¿Valor?
PTYP	Tipo de herramienta La función está definida por el fabricante de la máquina. Tener en cuenta la documentación de la máquina	¿Tipo de herramienta para la tabla de posiciones?
LOCKED_ABOVE	Almacén de superficie: bloquear puesto superior	¿Bloquear pos. superior?
LOCKED_BELOW	Almacén de superficie: bloquear puesto inferior	¿Bloquear pos. inferior?
LOCKED_LEFT	Almacén de superficie: bloquear puesto izquierda	¿Bloquear pos. izquierda?
LOCKED_RIGHT	Almacén de superficie: bloquear puesto derecha	¿Bloquear pos. derecha?



Funciones de edición para tablas de posiciones	Softkey
Seleccionar el principio de la tabla	
Seleccionar el final de la tabla	
Seleccionar la página anterior de la tabla	
Seleccionar la página siguiente de la tabla	
Anular la tabla de posiciones	
Anular la columna de número de herramienta T	
Salto al principio de la línea	
Salto al final de la línea	
Simular cambiador de herramientas	
Seleccionar herramienta de la tabla de herramientas: El TNC resalta el contenido de la tabla de herramientas. Seleccionar la herramienta con la teclas cursoras, insertarla con la softkey OK en la tabla de posiciones	
Editar campo actual	
Clasificar vista	



El fabricante de la máquina determina la función, las características y los diferentes filtros de visualización. ¡Rogamos consulten el manual de su máquina!



## Llamada a los datos de la herramienta

La llamada a la herramienta TOOL CALL se introduce de la siguiente forma en el programa de mecanizado:

- ▶ Seleccionar la llamada a la hta. con la tecla TOOL CALL



- ▶ **Número de hta.:** Introducir el número o el nombre de la hta. Antes se ha definido la herramienta en una frase **TOLL DEF** o en la tabla de herramientas. Conmutar a la entrada de nombre mediante la softkey **NOMBRE DE HERRAMIENTA**. El TNC fija automáticamente el nombre de la herramienta entre comillas. Los nombres se refieren a un registro en la tabla de htas. activa **TOOL.T**. Para llamar a una hta. con distintos valores de corrección se introduce en la tabla de hta. el índice definido detrás de un punto decimal. Mediante la softkey **SELECCIONAR** se puede activar una ventana en la que se puede seleccionar una herramienta definida en la tabla de herramientas **TOOL.T** directamente sin la introducción de un número o de un nombre
- ▶ **Eje de la herramienta paralelo a X/Y/Z:** Introducir el eje de la herramienta
- ▶ **Velocidad de cabezal S:** introducir la velocidad de cabezal en revoluciones por minuto. De forma alternativa, se puede definir una velocidad de corte Vc [m/min]. Pulsar para ello la softkey **VC**.
- ▶ **Avance F:** el avance [mm/min o bien 0,1 pulg/min] actúa hasta que se programa un nuevo avance en una frase de posicionamiento o en una frase **TOOL CALL**
- ▶ **Sobremedida longitud de la hta. DL:** Valor delta para la longitud de la herramienta
- ▶ **Sobremedida radio de la hta. DR:** Valor delta para el radio de la herramienta
- ▶ **Sobremedida radio de la hta. DR2:** Valor delta para el radio 2 de la herramienta



### Ejemplo: Llamada a la herramienta

Se llama a la herramienta número 5 en el eje Z con unas revoluciones del cabezal de 2500 rpm y un avance de 350 mm/min. Las sobremedidas para la longitud y el radio 2 de la herramienta son de 0,2 o bien 0,05 mm, el decremento para el radio de la herramienta es 1 mm.

```
20 T00L CALL 5.2 Z S2500 F350 DL+0,2 DR-1 DR2+0,05
```

La **D** delante de la **L** y la **R** representan el valor delta.

### Preselección en tablas de herramientas

Cuando se utilizan tablas de herramientas se hace una preselección con una frase **T00L DEF** para la siguiente herramienta a utilizar. Para ello se indica el número de herramienta o un parámetro Q o el nombre de la herramienta entre comillas.



## 5.3 Corrección de la herramienta

### Introducción

El TNC corrige la trayectoria según el valor de corrección para la longitud de la herramienta en el eje del cabezal y según el radio de la herramienta en el plano de mecanizado.

Si se elabora el programa de mecanizado directamente en el TNC, la corrección del radio de la herramienta sólo actúa en el plano de mecanizado. Para ello el TNC tiene en cuenta hasta un total de cinco ejes incluidos los ejes giratorios.



Cuando se elaboran frases de programa en un sistema CAM con vectores normales a la superficie, el TNC puede realizar una corrección tridimensional de la herramienta, Véase "Corrección tridimensional de la herramienta (Opción de software 2)" en pág. 357.

### Corrección de la longitud de la herramienta

La corrección de la longitud de la herramienta actúa en cuanto se llama a la herramienta y se desplaza en el eje del cabezal. Se elimina nada más llamar a una herramienta con longitud  $L=0$ .



#### ¡Atención: Peligro de colisión!

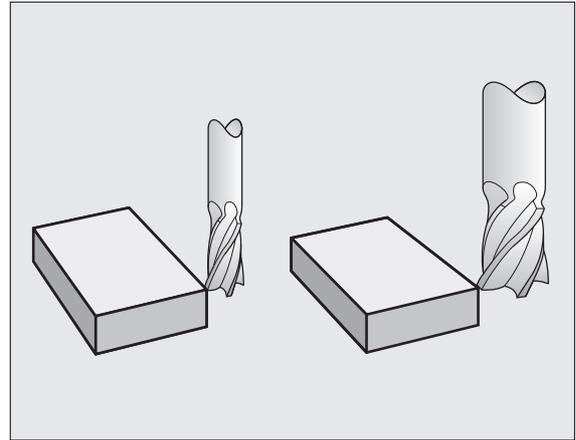
Si se elimina una corrección de longitud con valor positivo con **TOOL CALL 0**, disminuye la distancia entre la herramienta y la pieza.

Después de la llamada a una herramienta **TOOL CALL** se modifica la trayectoria programada de la herramienta en el eje del cabezal según la diferencia de longitudes entre la herramienta anterior y la nueva.

En la corrección de la longitud se tienen en cuenta los valores delta tanto de la frase **TOOL CALL**, como de la tabla de herramientas.

Valor de corrección =  $L + DL_{TOOL CALL} + DL_{TAB}$  con

- L:** Longitud **L** de la hta. de frase **TOOL DEF** o tabla de herramientas.
- DL<sub>TOOL CALL</sub>:** Sobremedida **DL** para la longitud de una frase **TOOL CALL 0** (no se tiene en cuenta en la visualización de posiciones)
- DL<sub>TAB</sub>:** Sobremedida **DL** para la longitud de la tabla de herramientas



## Corrección del radio de la herramienta

La frase del programa para el movimiento de la herramienta contiene

- **RL** ó **RR** para una corrección del radio
- **R+** ó **R-**, para una corrección del radio en un desplazamiento paralelo al eje
- **R0**, cuando no se quiere realizar ninguna corrección de radio

La corrección de radio actúa en cuanto se llama a una herramienta y se desplaza en el plano de mecanizado con **RL** o **RR**.



El TNC elimina la corrección de radio cuando:

- se programa una frase lineal con **R0**
- se sale del contorno con la función **DEP**
- se programa un **PGM CALL**
- se selecciona un nuevo programa con PGM MGT

En la corrección del radio el TNC tiene en cuenta los valores delta tanto de la frase **TOOL CALL**, como de la tabla de herramientas:

Valor de corrección =  $R + DR_{TOOL CALL} + DR_{TAB}$  con

**R:** Radio de la herramienta **R** desde la frase **TOOL DEF** o desde la tabla de herramientas

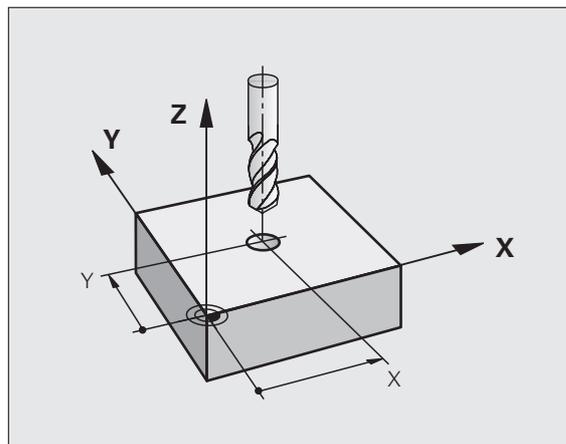
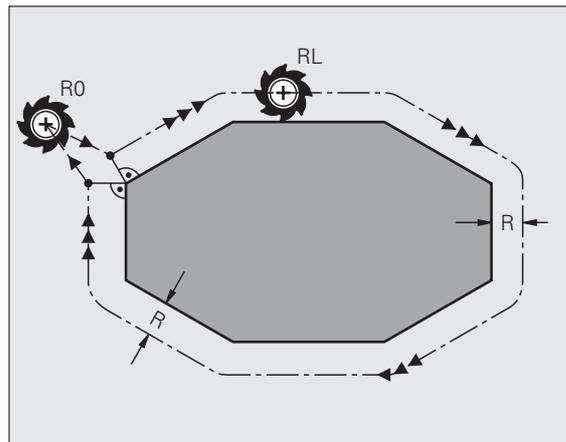
**DR<sub>TOOL CALL</sub>:** Sobremedida **DR** para el radio de una frase **TOOL CALL** (no se tiene en cuenta en la visualización de posiciones)

**DR<sub>TAB</sub>:** Sobremedida **DR** para el radio de una tabla de htas.

### Movimientos de trayectoria sin corrección de radio: **R0**

El punto central de la herramienta se desplaza en el plano de mecanizado sobre la trayectoria programada, o bien sobre las coordenadas programadas.

Empleo: Taladros, posicionamientos previos.



## Movimientos de trayectoria con corrección de radio: RR y RL

**RR** La herramienta se desplaza por la derecha del contorno

**RL** La herramienta se desplaza por la izquierda del contorno

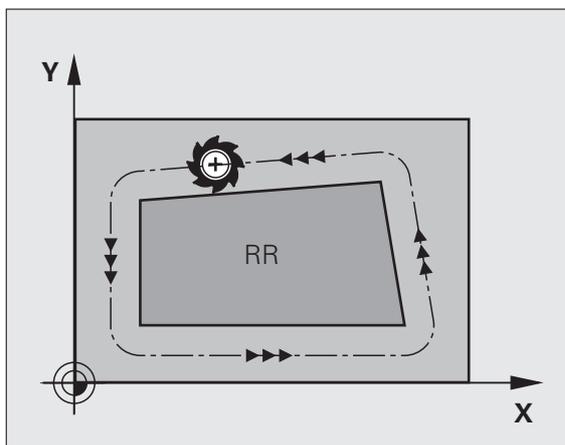
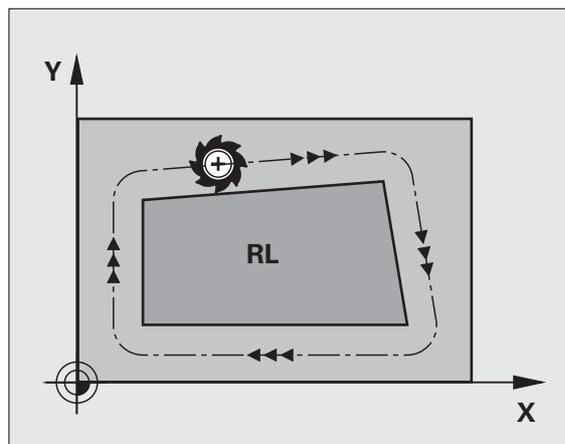
En este caso el centro de la herramienta queda separado del contorno a la distancia del radio de dicha herramienta. "Derecha" e "izquierda" indican la posición de la herramienta en el sentido de desplazamiento a lo largo del contorno de la pieza. Véase las figuras.



Entre dos frases de programa con diferente corrección de radio **RR** y **RL**, debe programarse por lo menos una frase sin corrección de radio (es decir con **R0**).

El TNC activará la corrección de radio al final de la frase en la cual se programó por primera vez la corrección.

En la primera corrección de radio **RR/RL** y con **R0**, el TNC posiciona la herramienta siempre perpendicularmente en el punto inicial o final. La herramienta se posiciona delante del primer punto del contorno o detrás del último punto del contorno para no dañar al mismo.



### Introducción de la corrección de radio

---

La corrección de radio se programa en una frase **L**. Introducir las coordenadas del punto de destino y confirmar con la tecla ENT

#### CORRECCIÓN DE RADIO: ¿RL/RR/SIN CORRECC.?



Desplazamiento de la herramienta por la izquierda del contorno programado: pulsar softkey RL o bien

---



Desplazar la herramienta por la derecha del contorno programado: pulsar softkey RR o bien

---



Desplazar la herramienta sin corrección de radio o eliminar la corrección: pulsar tecla ENT

---



Finalizar la frase: pulsar la tecla END

---



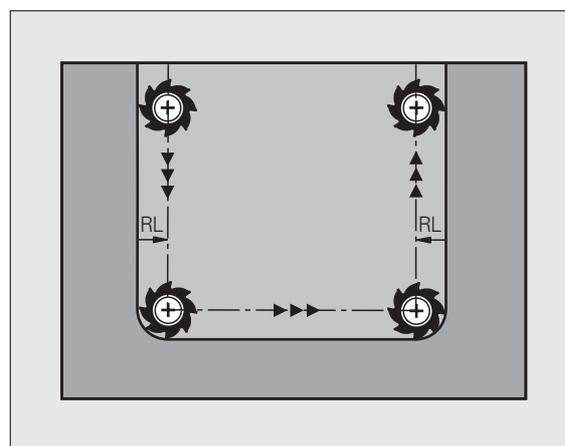
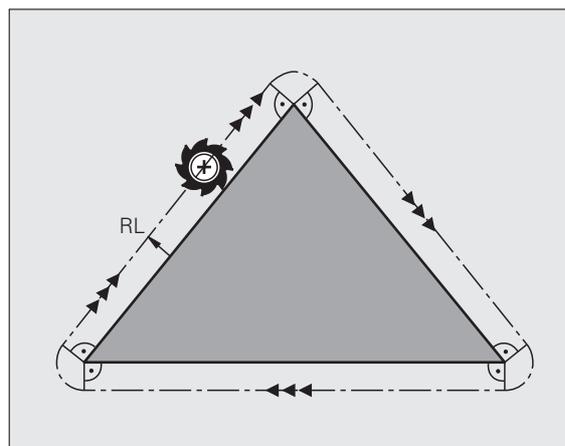
### Corrección del radio: Mecanizado de esquinas

- Esquinas exteriores:  
Una vez programada la corrección del radio, el TNC lleva la herramienta por las esquinas exteriores según un círculo de paso. Si es preciso el TNC reduce el avance en las esquinas exteriores, por ejemplo, cuando se efectúan grandes cambios de dirección.
- Esquinas interiores:  
En las esquinas interiores el TNC calcula el punto de intersección de las trayectorias realizadas según el punto central de la herramienta desplazándose con corrección. Desde dicho punto la herramienta se desplaza a lo largo de la trayectoria del contorno. De esta forma no se daña la pieza en las esquinas interiores. De ahí que para un contorno determinado no se pueda seleccionar cualquier radio de herramienta.



#### ¡Atención: Peligro de colisión!

No situar el punto inicial o final en un mecanizado interior sobre el punto de la esquina del contorno, ya que de lo contrario se daña dicho contorno.







# 6

**Programación:  
Programar contornos**



## 6.1 Movimientos de la herramienta

### Funciones de trayectoria

El contorno de una pieza se compone normalmente de varias trayectorias como rectas y arcos de círculo. Con las funciones de trayectoria se programan los movimientos de la herramienta para **rectas** y **arcos de círculo**.

### Programación libre de contornos FK (opción de Software Advanced programming features)

Cuando no existe un plano acotado y las indicaciones de las medidas en el programa NC están incompletas, el contorno de la pieza se programa con la programación libre de contornos. El TNC calcula las indicaciones que faltan.

Con la programación FK también se programan movimientos de la herramienta según **rectas** y **arcos de círculo**.

### Funciones auxiliares M

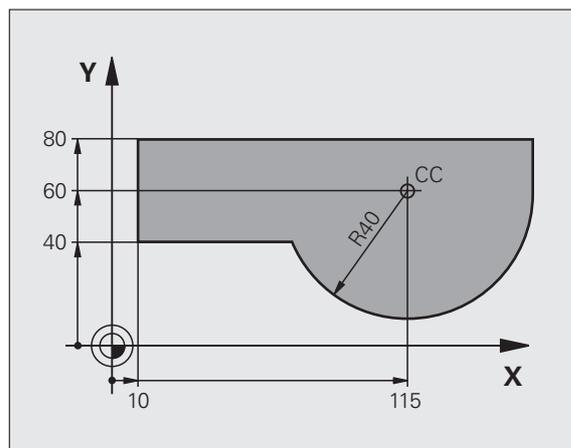
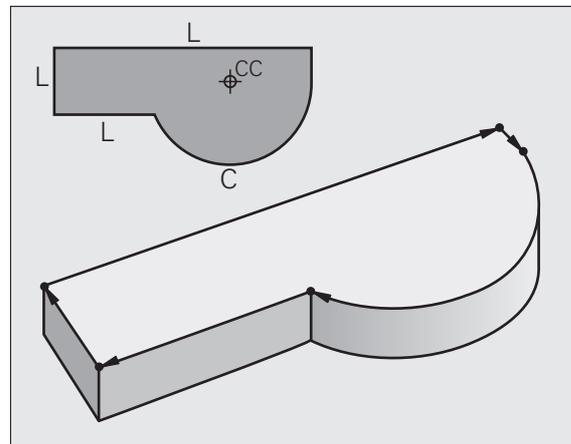
Con las funciones auxiliares del TNC se controla

- la ejecución del programa, p.ej. una interrupción de la ejecución
- las funciones de la máquina, como la conexión y desconexión del giro del cabezal y el refrigerante
- en el comportamiento de la herramienta en la trayectoria

### Subprogramas y repeticiones parciales de un programa

Los pasos de mecanizado que se repiten, sólo se introducen una vez como subprogramas o repeticiones parciales de un programa. Si se quiere ejecutar una parte del programa sólo bajo determinadas condiciones, dichos pasos de mecanizado también se determinan en un subprograma. Además un programa de mecanizado puede llamar a otro programa y ejecutarlo.

La programación con subprogramas y repeticiones parciales de un programa se describe en el capítulo 7.



## Programación con parámetros Q

En el programa de mecanizado se sustituyen los valores numéricos por parámetros Q. A un parámetro Q se le asigna un valor numérico en otra posición. Con parámetros Q se pueden programar funciones matemáticas, que controlen la ejecución del programa o describan un contorno.

Además con la ayuda de la programación de parámetros Q también se pueden realizar mediciones durante la ejecución del programa con un palpador 3D.

La programación con parámetros Q se describe en el capítulo 8.



## 6.2 Nociones básicas sobre las funciones de trayectoria

### Programación del movimiento de la herramienta para un mecanizado

Cuando se elabora un programa de mecanizado, se programan sucesivamente las funciones para las diferentes trayectorias del contorno de la pieza. Para ello se introducen **las coordenadas de los puntos finales de los elementos del contorno** indicadas en el plano. Con la indicación de las coordenadas, los datos de la herramienta y la corrección de radio, el TNC calcula el recorrido real de la herramienta.

El TNC desplaza simultáneamente todos los ejes de la máquina programados en la frase del programa según un tipo de trayectoria.

#### Movimientos paralelos a los ejes de la máquina

La frase del programa contiene la indicación de las coordenadas: el TNC desplaza la herramienta paralela a los ejes de la máquina programados.

Según el tipo de máquina, en la ejecución se desplaza o bien la herramienta o la mesa de la máquina con la pieza fijada. La programación de trayectorias se realiza como si fuese la herramienta la que se desplaza.

Ejemplo:

```
50 L X+100
```

50	Número de bloque
L	Función de trayectoria "recta"
X+100	Coordenadas del punto final

La herramienta mantiene las coordenadas Y y Z y se desplaza a la posición X=100. Véase figura.

#### Movimientos en los planos principales

La frase del programa contiene las indicaciones de las coordenadas: el TNC desplaza la herramienta en el plano programado.

Ejemplo:

```
L X+70 Y+50
```

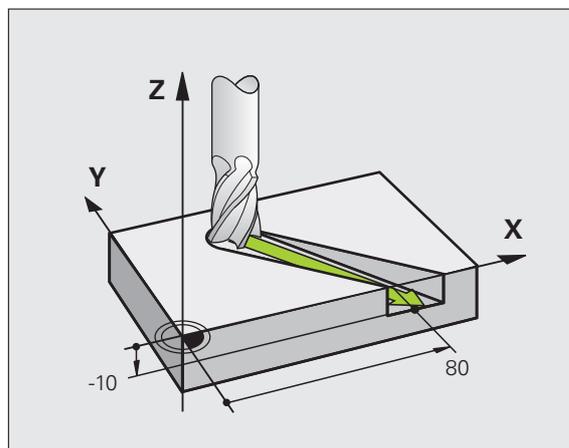
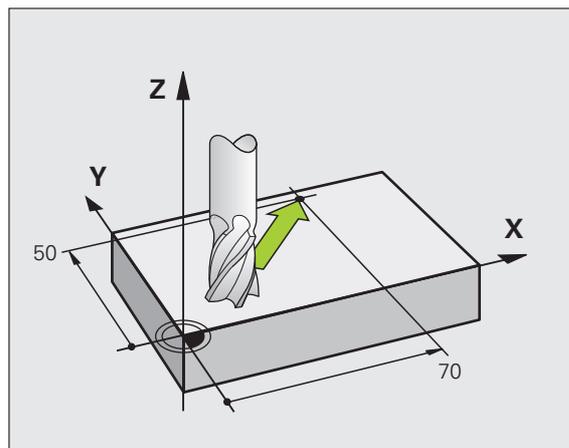
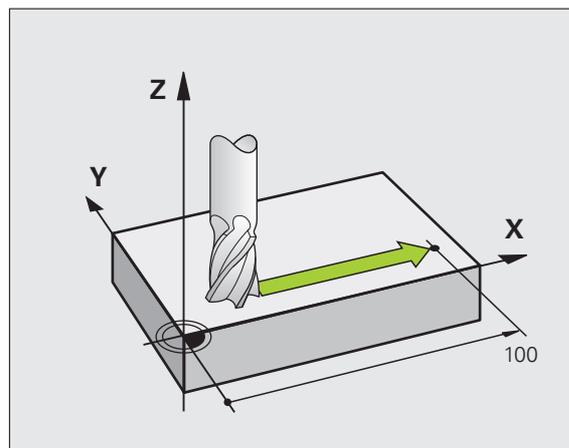
La herramienta mantiene la coordenada Z y se desplaza en el plano XY a la posición X=70, Y=50. Véase figura

#### Movimiento tridimensional

La frase del programa contiene tres indicaciones de coordenadas: el TNC desplaza la herramienta en el espacio a la posición programada.

Ejemplo:

```
L X+80 Y+0 Z-10
```



## Introducción de más de tres coordenadas

El TNC puede controlar hasta 5 ejes simultáneamente (opcion de software). En un mecanizado con 5 ejes se mueven por ejemplo, 3 ejes lineales y 2 giratorios simultáneamente.

El programa para un mecanizado de este tipo se genera normalmente en un sistema CAM y no se puede elaborar en la máquina.

Ejemplo:

```
L X+20 Y+10 Z+2 A+15 C+6 R0 F100 M3
```

## Círculos y arcos de círculo

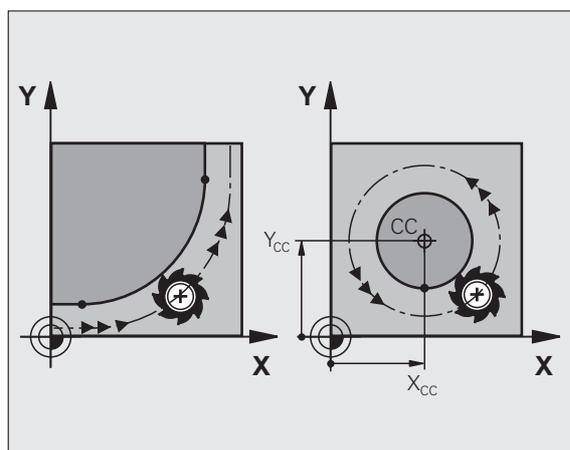
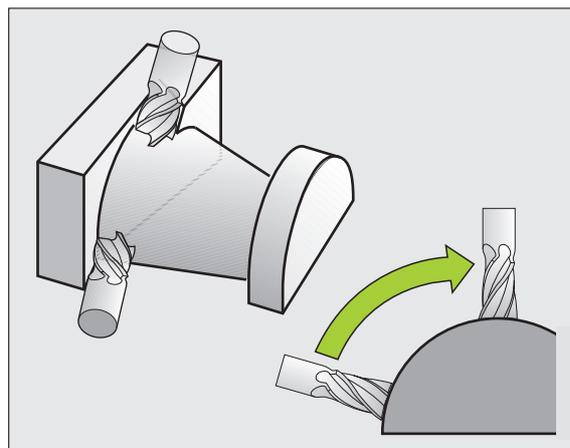
En los movimientos circulares, el TNC desplaza simultáneamente dos ejes de la máquina: La herramienta se desplaza respecto a la pieza según una trayectoria circular. Para los movimientos circulares se puede introducir el punto central del círculo CC.

Con las trayectorias de arcos de círculo se programan círculos en los planos principales: el plano principal se define en la llamada a la herramienta TOOL CALL al determinar el eje de la herramienta:

Eje del cabezal	Plano principal
Z	<b>XY</b> , también UV, XV, UY
Y	<b>ZX</b> , también WU, ZU, WX
X	<b>YZ</b> , también VW, YW, VZ



Los círculos que no son paralelos al plano principal, se programan con la función "Inclinación del plano de mecanizado" (ver Modo de Empleo Ciclos, Ciclo 19, PLANO DE MECANIZADO) o con parámetros Q (Véase "Principio de funcionamiento y resumen de funciones" en pág. 226).



### Sentido de giro DR en movimientos circulares

Para los movimientos circulares sin paso tangencial a otros elementos del contorno se introduce el sentido de giro como sigue:

Giro en sentido horario: **DR-**

Giro en sentido antihorario: **DR+**

### Corrección de radio

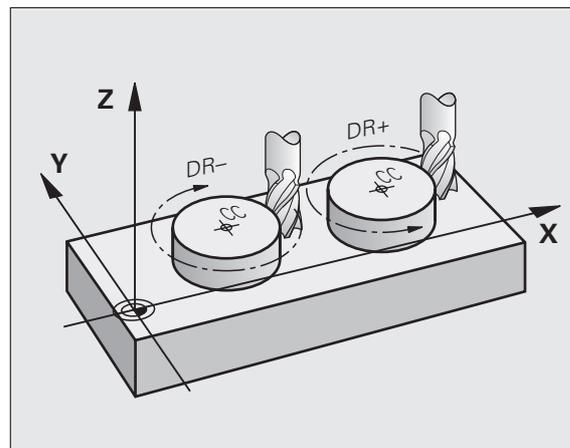
La corrección de radio debe estar en la frase en la cual se realiza la aproximación al primer tramo del contorno. La corrección de radio no se debe activar en la frase para una trayectoria circular. Dicha corrección se programa antes en una frase lineal (Véase "Trayectorias - coordenadas cartesianas" en pág. 170) o en la frase de aproximación (frase APPR, Véase "Aproximación y salida del contorno" en pág. 162).

### Posicionamiento previo



#### ¡Atención: Peligro de colisión!

Al principio de un programa de mecanizado la herramienta se posiciona de forma que no se dañe la herramienta o la pieza.



## Elaboración de frases de programa con las teclas de función de trayectoria

Con las teclas grises para los tipos de trayectoria se abre el diálogo en lenguaje conversacional. El TNC pregunta sucesivamente por los datos necesarios y añade esta frase en el programa de mecanizado.

Ejemplo – Programación de una recta.



Abrir el diálogo de programación: p.ej., recta

¿COORDENADAS?



Introducir las coordenadas del punto final de la recta, p.ej., -20 en X

¿COORDENADAS?



Introducir las coordenadas del punto final de la recta, p.ej., 30 en Y, confirmar con la tecla ENT

CORRECCIÓN DE RADIO: ¿RL/RR/SIN CORRECC.?



Seleccionar la corrección de radio: p.ej., pulsar la softkey R0, la herramienta se desplaza sin corrección

AVANCE F=? / F MAX = ENT

100



Introducir el avance y confirmar con la tecla ENT: p.ej. 100 mm/min. En la programación en pulgadas: la introducción de 100 corresponde a un avance de 10 pulgadas/min



Desplazamiento en marcha rápida: pulsar la softkey FMAX, o bien



Desplazamiento con el avance que está definido en la frase **TOOL CALL**: pulsar la softkey FAUTO

¿FUNCIÓN AUXILIAR M?

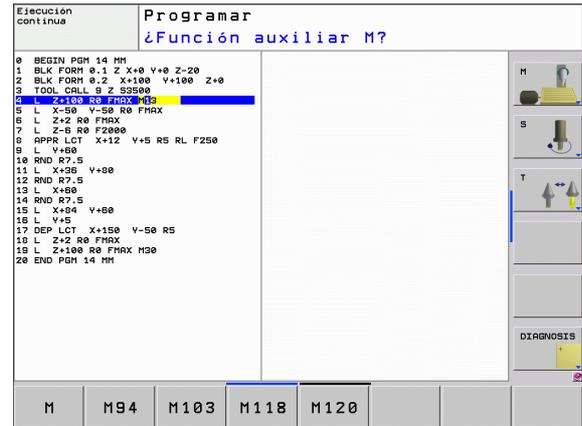
3



Introducir la función auxiliar, p.ej. M3 y finalizar el diálogo con la tecla ENT

Línea en el programa de mecanizado

L X-20 Y+30 R0 FMAX M3



## 6.3 Aproximación y salida del contorno

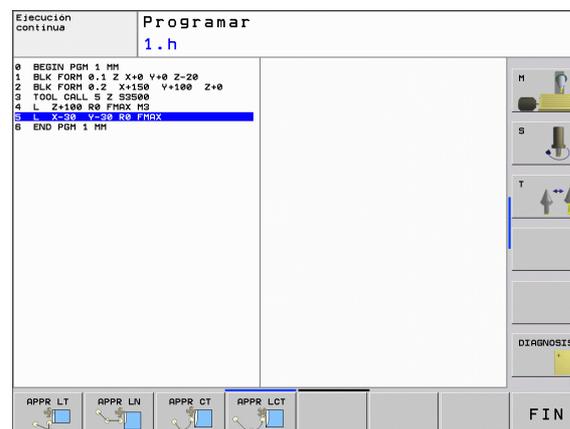
### Resumen: Tipos de trayectoria para la aproximación y salida del contorno

Las funciones APPR (en inglés. approach = aproximación) y DEP (en inglés departure = salida) se activan con la tecla APPR/DEP. Después mediante softkeys se pueden seleccionar los siguientes tipos de trayectoria:

Función	Aproximación	Salida
Recta con conexión tangencial		
Recta perpendicular al punto del contorno		
Trayectoria circular con unión tangencial		
Trayectoria circular tangente al contorno, aproximación y salida a un punto auxiliar fuera del contorno sobre una recta tangente		

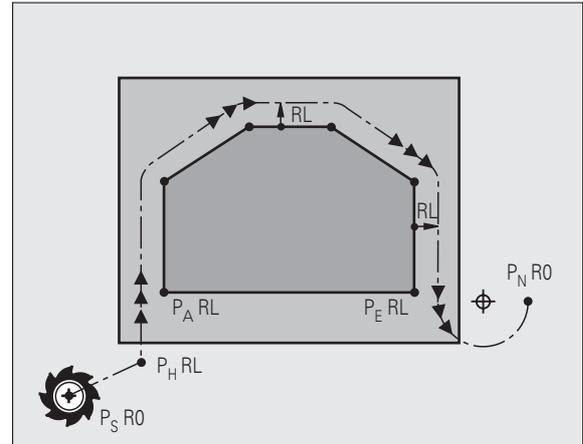
#### Aproximación y salida en una hélice

En la aproximación y la salida a una hélice, la herramienta se desplaza según una prolongación de la hélice y se une así con una trayectoria circular tangente al contorno. Para ello se emplea la función APPR CT o bien DEP CT.



## Posiciones importantes en la aproximación y la salida

- Punto de comienzo  $P_S$**   
 Esta posición se programa siempre directamente antes de la frase APPR.  $P_S$  se encuentra siempre fuera del contorno y se alcanza sin corrección de radio (R0).
- Punto auxiliar  $P_H$**   
 La aproximación y salida pasa en algunos tipos de trayectoria por un punto auxiliar  $P_H$  que el TNC calcula de la frase APPR y DEP. El TNC se desplaza desde la posición actual al punto de ayuda  $P_H$  con el último avance programado. Si se ha programado en la última frase de posicionamiento de aproximación **FMAX** (posicionamiento de avance rápido), entonces también pasa el TNC por el punto de ayuda  $P_H$  en avance rápido
- Primer punto de contorno  $P_A$  y último punto de contorno  $P_E$**   
 El primer punto de contorno  $P_A$  se programa en una frase APPR, el último punto de contorno  $P_E$  con la función de trayectoria deseada. Si la frase APPR contiene también las coordenadas de Z, el TNC desplaza primero la hta. al punto  $P_H$  sobre el plano de mecanizado y desde allí según el eje de la hta. a la profundidad programada.
- Punto final  $P_N$**   
 La posición  $P_N$  se encuentra fuera del contorno y se calcula de las indicaciones introducidas en la frase DEP. Si la frase DEP contiene también las coordenadas de Z, el TNC desplaza primero la hta. al punto  $P_H$  sobre el plano de mecanizado y desde allí según el eje de la hta. a la altura programada.



Abreviatura	Significado
APPR	en inglés APPRoach = aproxim.
DEP	en inglés DEParture = salida
L	en inglés Line = recta
C	en inglés Circle = círculo
T	Tangencial (transición constante)
N	Normal (perpendicular)



El TNC no comprueba en el posicionamiento de la posición real al punto auxiliar  $P_H$  si se ha dañado el contorno programado. ¡Comprobar con el test gráfico!

En las funciones APPR LT, APPR LN y APPR CT el TNC se desplaza de la posición real al punto de ayuda  $P_H$  con el avance/la marcha rápida programada por última vez. En la función APPR LCT el TNC desplaza el punto auxiliar  $P_H$  con el avance programado en la frase APPR. Si antes de la frase de aproximación no se ha programado ningún avance, el TNC emite un aviso de error.



### Coordenadas polares

Mediante las coordenadas polares pueden ser también programados los puntos del contorno para las siguientes funciones de aproximación/salida:

- APPR LT es APPR PLT
- APPR LN es APPR PLN
- APPR CT es APPR PCT
- APPR LCT es APPR PLCT
- DEP LCT es DEP PLCT

Pulsar para ello la tecla naranja P, después de haber seleccionado mediante softkey una función de aproximación o de salida.

### Corrección de radio

La corrección de radio se programa junto con el primer punto del contorno  $P_A$  en la frase APPR. ¡Las frases DEP eliminan automáticamente la corrección de radio!

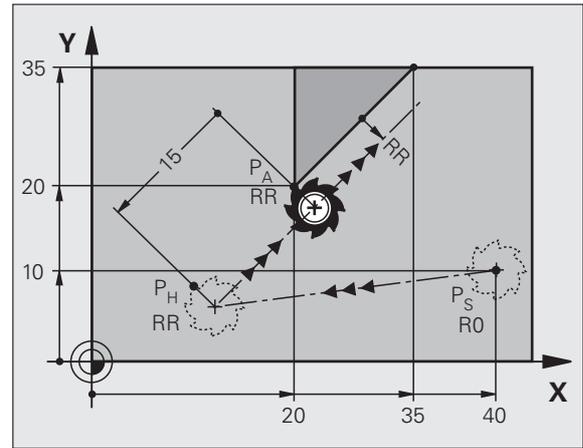
Aproximación sin corrección de radio: ¡Cuando en la frase APPR se programa R0, el TNC desplaza la hta, como si fuese una herramienta con  $R = 0$  mm y corrección de radio RR! De esta forma está determinada la dirección en las funciones APPR/DEP LN y APPR/DEP CT, en la cual el TNC desplaza la herramienta hacia y desde el contorno. Adicionalmente se deben programar ambas coordenadas del plano de mecanizado en la primera frase de proceso después de APPR



## Aproximación según una recta tangente: APPR LT

El TNC desplaza la herramienta según una recta desde el punto de partida  $P_S$  a un punto auxiliar  $P_H$ . Desde allí la herramienta se desplaza al primer punto del contorno  $P_A$  sobre una recta tangente. El punto auxiliar  $P_H$  está separado a la distancia LEN del primer punto de contorno  $P_A$ .

- ▶ Cualquier tipo de trayectoria: aproximación al punto de partida  $P_S$
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey APPR LCT :
  - ▶ Coordenadas del primer punto de contorno  $P_A$
  - ▶ LEN: Distancia del punto auxiliar  $P_H$  al primer punto de contorno  $P_A$
  - ▶ Corrección de radio RR/RL para el mecanizado



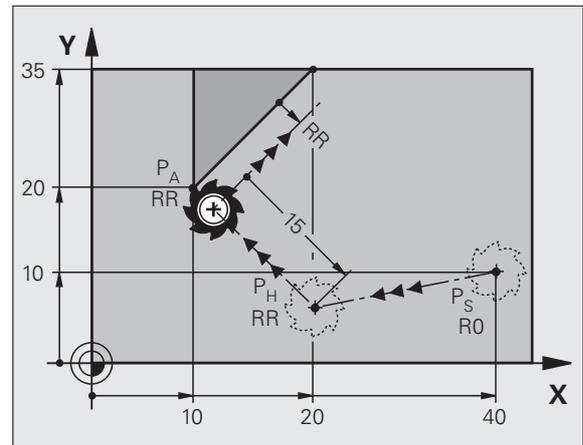
### Ejemplo de frases NC

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	$P_S$ sin aproximación a la corrección de radio
8 APPR LT X+20 Y+20 Z-10 LEN15 RR F100	$P_A$ con corr. del radio RR, distancia $P_H$ a $P_A$ : LEN=15
9 L X+35 Y+35	Punto final del primer elemento de contorno
10 L ...	Siguiente elemento de contorno

## Aproximación según una recta perpendicular al primer punto del contorno: APPR LN

El TNC desplaza la herramienta según una recta desde el punto de partida  $P_S$  a un punto auxiliar  $P_H$ . Desde allí la herramienta se desplaza al primer punto del contorno  $P_A$  sobre una recta perpendicular. El punto auxiliar  $P_H$  tiene la distancia LEN + radio de la herramienta hasta el primer punto de contorno  $P_A$ .

- ▶ Cualquier tipo de trayectoria: aproximación al punto de partida  $P_S$
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey APPR LCT :
  - ▶ Coordenadas del primer punto de contorno  $P_A$
  - ▶ Longitud: distancia del punto auxiliar  $P_H$ . ¡Introducir LEN siempre positivo!
  - ▶ Corrección de radio RR/RL para el mecanizado



### Ejemplo de frases NC

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	$P_S$ sin aproximación a la corrección de radio
8 APPR LN X+10 Y+20 Z-10 LEN15 RR F100	$P_A$ con corr. del radio RR
9 L X+20 Y+35	Punto final del primer elemento de contorno
10 L ...	Siguiente elemento de contorno



## Aproximación a una trayectoria circular con una conexión tangente: APPR CT

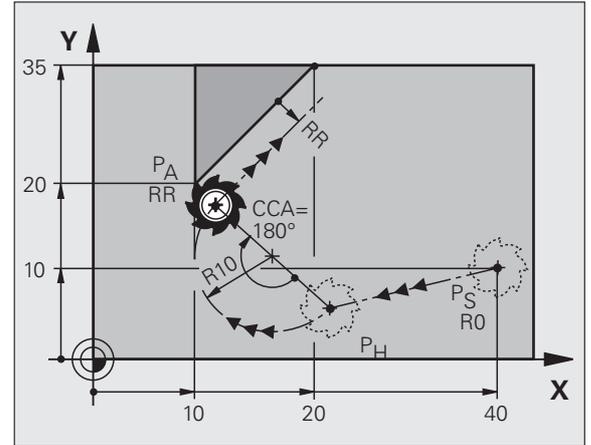
El TNC desplaza la herramienta según una recta desde el punto de partida  $P_S$  a un punto auxiliar  $P_H$ . Desde allí se aproxima según una trayectoria circular tangente al primer tramo del contorno y al primer punto del contorno  $P_A$ .

La trayectoria circular de  $P_H$  a  $P_A$  se determina a través del radio  $R$  y el ángulo del punto medio  $CCA$ . El sentido de giro de la trayectoria circular está indicado por el recorrido del primer tramo del contorno.

- ▶ Cualquier tipo de trayectoria: aproximación al punto de partida  $P_S$
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey APPR CT :



- ▶ Coordenadas del primer punto de contorno  $P_A$
- ▶ Radio  $R$  de la trayectoria circular
  - Aproximación por el lado de la pieza definido mediante la corrección de radio: introducir  $R$  con signo positivo
  - Aproximación desde un lateral de la pieza: Introducir  $R$  negativo
- ▶ Ángulo del punto central  $CCA$  de la trayectoria circular
  - $CCA$  sólo se introduce positivo
  - Valor de introducción máximo  $360^\circ$
- ▶ Corrección de radio  $RR/RL$  para el mecanizado



### Ejemplo de frases NC

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	$P_S$ sin aproximación a la corrección de radio
8 APPR CT X+10 Y+20 Z-10 CCA180 R+10 RR F100	$P_A$ con corr. del radio $RR$ , radio $R=10$
9 L X+20 Y+35	Punto final del primer elemento de contorno
10 L ...	Siguiente elemento de contorno



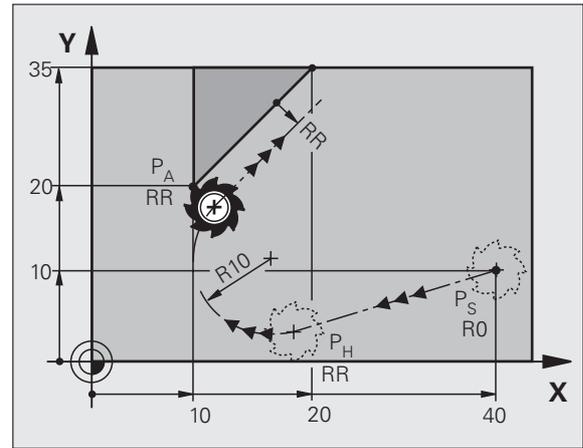
## Aproximación según una trayectoria circular tangente al contorno y a una recta: APPR LCT

El TNC desplaza la herramienta según una recta desde el punto de partida  $P_S$  a un punto auxiliar  $P_H$ . Desde allí se aproxima según una trayectoria circular al primer punto del contorno  $P_A$ . El avance programado en la frase APPR es válido para todo el tramo que el TNC recorre en la frase de arranque (tramo  $P_S - P_A$ ).

Si se han programado en la frase de arranque las tres coordenadas del eje principal X, Y y Z, entonces el TNC recorre desde la posición definida antes de la frase APPR en los tres ejes simultáneamente hasta el punto de ayuda  $P_H$  y, a continuación desde  $P_H$  hacia  $P_A$  sólo en el plano de mecanizado.

La trayectoria circular conecta tanto la recta  $P_S - P_H$  como el primer elemento del contorno tangencial. De esta forma la trayectoria se determina claramente mediante el radio R.

- ▶ Cualquier tipo de trayectoria: aproximación al punto de partida  $P_S$
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey APPR LCT :
  - ▶ Coordenadas del primer punto de contorno  $P_A$
  - ▶ Radio R de la trayectoria circular. Introducir R positivo
  - ▶ Corrección de radio RR/RL para el mecanizado



### Ejemplo de frases NC

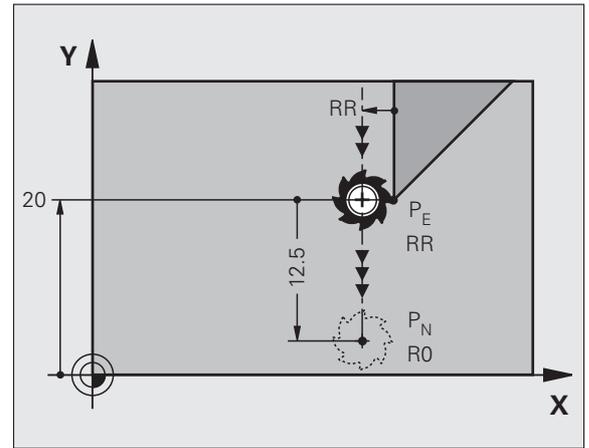
7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	$P_S$ sin aproximación a la corrección de radio
8 APPR LCT X+10 Y+20 Z-10 R10 RR F100	$P_A$ con corr. del radio RR, radio R=10
9 L X+20 Y+35	Punto final del primer elemento de contorno
10 L ...	Siguiente elemento de contorno



### Salida según una recta con conexión tangente: DEP LT

El TNC desplaza la herramienta desde una recta del último punto del contorno  $P_E$  al punto final  $P_N$ . La recta se encuentra en la prolongación del último tramo del contorno.  $P_N$  se encuentra a la distancia LEN de  $P_E$ .

- ▶ Programar el último elemento del contorno con punto final  $P_E$  y corrección del radio
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey APPR LCT :
  - ▶ LEN: Introducir la distancia del punto final  $P_N$  del último elemento del contorno  $P_E$



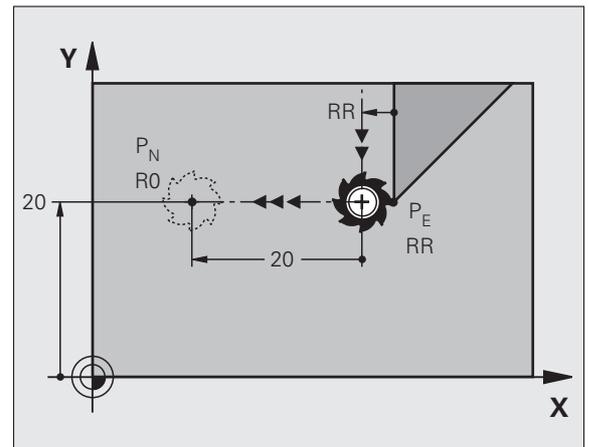
#### Ejemplo de frases NC

23 L Y+20 RR F100	Último elemento del contorno: $P_E$ con corrección del radio
24 DEP LT LEN12.5 F100	Retirarse según LEN=12,5 mm
25 L Z+100 FMAX M2	Retirar Z, retroceso, final del programa

### Salida según una recta perpendicular al último punto del contorno: DEP LN

El TNC desplaza la herramienta desde una recta del último punto del contorno  $P_E$  al punto final  $P_N$ . La recta parte perpendicularmente desde el último punto del contorno  $P_E$ .  $P_N$  se encuentra de  $P_E$  en distancia LEN + radio de la herramienta.

- ▶ Programar el último elemento del contorno con punto final  $P_E$  y corrección del radio
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey APPR LN :
  - ▶ LEN: Introducir la distancia desde el último punto  $P_N$   
Importante: ¡introducir LEN positivo!



#### Ejemplo de frases NC

23 L Y+20 RR F100	Último elemento del contorno: $P_E$ con corrección del radio
24 DEP LN LEN+20 F100	Salida según LEN = 20 mm perpendicular al contorno
25 L Z+100 FMAX M2	Retirar Z, retroceso, final del programa



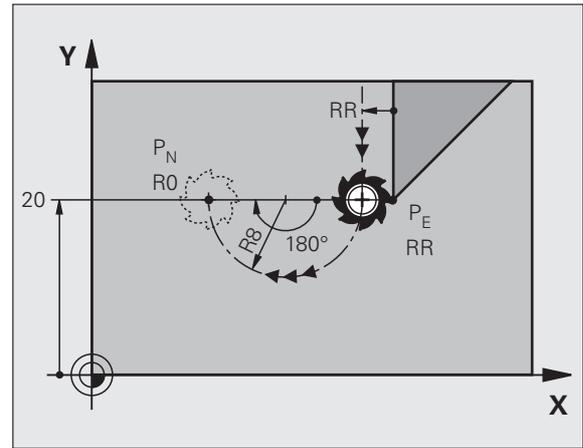
## Salida según una trayectoria circular con conexión tangente: DEP CT

El TNC desplaza la herramienta desde una trayectoria circular del último punto del contorno  $P_E$  al punto final  $P_N$ . La trayectoria circular se une tangencialmente al último tramo del contorno.

- ▶ Programar el último elemento del contorno con punto final  $P_E$  y corrección del radio
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey DEP CT:



- ▶ Ángulo del punto central CCA de la trayectoria circular
- ▶ Radio R de la trayectoria circular
  - La herramienta sale por el lado de la pieza determinado mediante la corrección de radio: introducir R siempre positivo
  - La herramienta debe salir por el lado **opuesto** de la pieza, determinado por la corrección de radio: introducir R negativo



### Ejemplo de frases NC

23 L Y+20 RR F100

Último elemento del contorno:  $P_E$  con corrección del radio

24 DEP CT CCA 180 R+8 F100

Ángulo del punto central=180°,

Radio de la trayectoria circular=8 mm

25 L Z+100 FMAX M2

Retirar Z, retroceso, final del programa

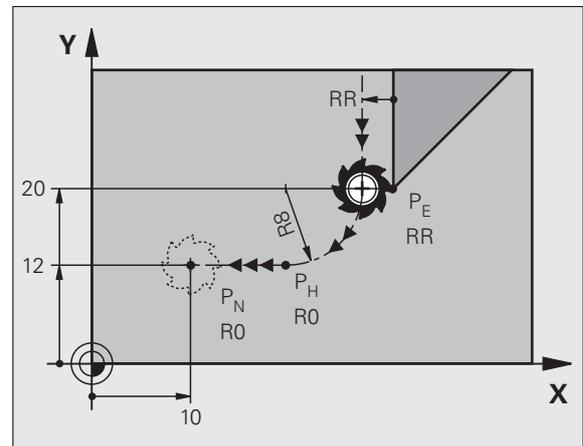
## Salida según una trayectoria circular tangente al contorno y a una recta: DEP LCT

El TNC desplaza la herramienta en una trayectoria circular desde el último punto del contorno  $P_E$  a un punto auxiliar  $P_H$ . Desde allí se desplaza sobre una recta al punto final  $P_N$ . El último elemento del contorno y la recta de  $P_H - P_N$  tienen transiciones tangenciales con la trayectoria circular. De esta forma la trayectoria circular está determinada por el radio R.

- ▶ Programar el último elemento del contorno con punto final  $P_E$  y corrección del radio
- ▶ Abrir el diálogo con la tecla APPR/DEP y la softkey DEP LCT:



- ▶ Introducir las coordenadas del punto final  $P_N$
- ▶ Radio R de la trayectoria circular. Introducir R positivo



### Ejemplo de frases NC

23 L Y+20 RR F100

Último elemento del contorno:  $P_E$  con corrección del radio

24 DEP LCT X+10 Y+12 R+8 F100

Coordenadas  $P_N$ , radio de la trayectoria circular=8 mm

25 L Z+100 FMAX M2

Retirar Z, retroceso, final del programa

## 6.4 Trayectorias - coordenadas cartesianas

### Resumen de las funciones de trayectoria

Función	Tecla de función de trayectoria	Movimiento de la herramienta	Introducciones precisas	Página
Recta <b>L</b> en inglés: Line		Recta	Coordenadas del punto final de la recta	Página 171
Chañlón: <b>CHF</b> ingl.: <b>CHamFer</b>		Chañlón entre dos rectas	Longitud del chañlón	Página 172
Punto central del círculo <b>CC</b> ; en inglés: Circle Center		Ninguno	Coordenadas del punto central del círculo o polo	Página 174
Arco de círculo <b>C</b> ingl.: <b>Circle</b>		Trayectoria circular alrededor del punto central del círculo CC, al punto final del arco de círculo	Coordenadas del punto final del círculo, sentido de giro	Página 175
Arco de círculo <b>CR</b> ingl.: <b>Circle by Radius</b>		Trayectoria circular con radio determinado	Coordenadas del punto final del círculo, radio del círculo, sentido de giro	Página 176
Arco de círculo <b>CT</b> ingl.: <b>Circle Tangential</b>		Trayectoria circular tangente al tramo anterior y posterior del contorno	Coordenadas del punto final del círculo	Página 178
Redondeo de esquinas <b>RND</b> ingl.: <b>RouNDing of Corner</b>		Trayectoria circular tangente al tramo anterior y posterior del contorno	Radio de la esquina R	Página 173
Programación libre de contornos <b>FK</b>		Recta o trayectoria circular unida libremente al elemento anterior del contorno	Véase "Movimientos de trayectoria -Programación libre de contornos FK (Software-Option Advanced programming features)" en pág. 191	Página 194



## Recta L

El TNC desplaza la herramienta sobre una recta desde su posición actual hasta el punto final de la misma. El punto de partida es el punto final de la frase anterior.



- ▶ **Coordenadas** del punto final de la recta, en caso necesario
- ▶ **Corrección de radio RL/RR/R0**
- ▶ **Avance F**
- ▶ **Función auxiliar M**

Ejemplo de frases NC

```
7 L X+10 Y+40 RL F200 M3
```

```
8 L IX+20 IY-15
```

```
9 L X+60 IY-10
```

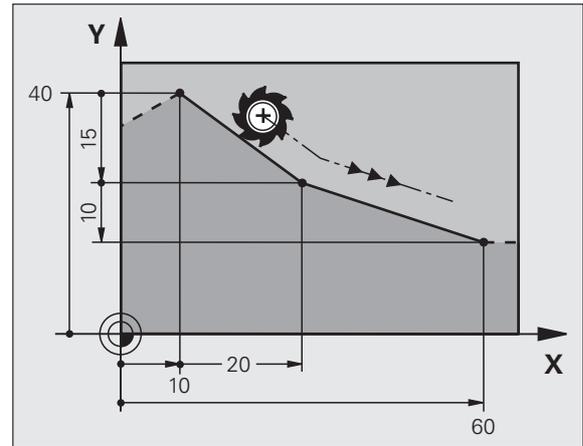
### Aceptar la posición real

También se puede generar una frase lineal (frase **L**) con la tecla "ACEPTAR POSICIÓN REAL":

- ▶ Desplazar la herramienta en el modo de funcionamiento manual a la posición que se quiere aceptar
- ▶ Cambiar la visualización de la pantalla a Memorizar/Editar programa
- ▶ Seleccionar la frase del programa detrás de la cual se quiere añadir la frase L



- ▶ Pulsar la tecla "ACEPTAR POSICIÓN REAL": el TNC genera una frase L con las coordenadas de la posición real



## Añadir un chaflán entre dos rectas

Las esquinas del contorno generadas por la intersección de dos rectas, se pueden recortar con un chaflán.

- En las frases lineales antes y después de la frase **CHF**, se programan las dos coordenadas del plano en el que se ejecuta el chaflán
- La corrección de radio debe ser la misma antes y después de la frase **CHF**
- El chaflán debe poder realizarse con la herramienta actual



▶ **Sección del chaflán:** Longitud del chaflán, en caso necesario:

▶ **Avance F** (actúa sólo en una frase **CHF**)

### Ejemplo de frases NC

```
7 L X+0 Y+30 RL F300 M3
```

```
8 L X+40 IY+5
```

```
9 CHF 12 F250
```

```
10 L IX+5 Y+0
```

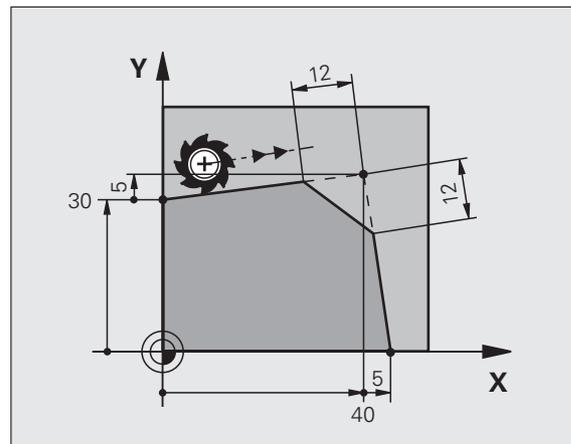


El contorno no puede empezar con una frase **CHF**.

El chaflán sólo se ejecuta en el plano de mecanizado.

El punto teórico de la esquina no se mecaniza.

El avance programado en una frase CHF sólo actúa en dicha frase. Después vuelve a ser válido el avance programado antes de la frase **CHF**.



## Redondeo de esquinas RND

La función **RND** redondea esquinas del contorno.

La herramienta se desplaza según una trayectoria circular, que se une tangencialmente tanto a la trayectoria anterior del contorno como a la posterior.

El radio de redondeo debe poder realizarse con la herramienta llamada.



► **Radio de redondeo:** Radio del arco, en caso necesario:

► **Avance F** (actúa sólo en una frase **RND**)

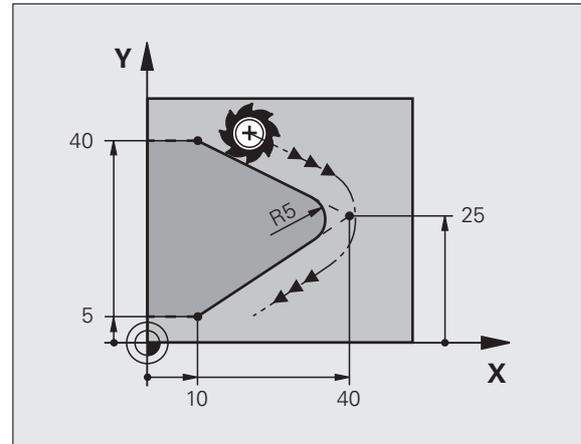
### Ejemplo de frases NC

5 L X+10 Y+40 RL F300 M3

6 L X+40 Y+25

7 RND R5 F100

8 L X+10 Y+5



Las trayectorias anterior y posterior del contorno deben contener las dos coordenadas del plano en el cual se ejecuta el redondeo de esquinas. Cuando se mecaniza el contorno sin corrección del radio de la herramienta, deben programarse ambas coordenadas del plano de mecanizado.

El punto de la esquina no se mecaniza.

El avance programado en una frase **RND** sólo actúa en dicha frase **RND**. Después vuelve a ser válido el avance programado antes de la frase **RND**.

Una frase **RND** se puede utilizar también para la aproximación suave sobre el contorno.



## Punto central del círculo CCI

El punto central del círculo corresponde a las trayectorias circulares programadas con la tecla C (trayectoria circular C). Para ello,

- se introducen las coordenadas cartesianas del punto central del círculo en el plano de mecanizado o
- aceptar la última posición programada o
- se aceptan las coordenadas con la tecla "ACEPTAR POSICIONES REALES"



- ▶ Introducir las coordenadas para el punto central del círculo o  
Para aceptar la última posición programada: No introducir ninguna coordenada

### Ejemplo de frases NC

```
5 CC X+25 Y+25
```

o

```
10 L X+25 Y+25
```

```
11 CC
```

Las líneas 10 y 11 del programa no se refieren a la figura.

### Validez

El punto central del círculo queda determinado hasta que se programa un nuevo punto central del círculo. También se puede determinar un punto central del círculo para los ejes auxiliares U, V y W.

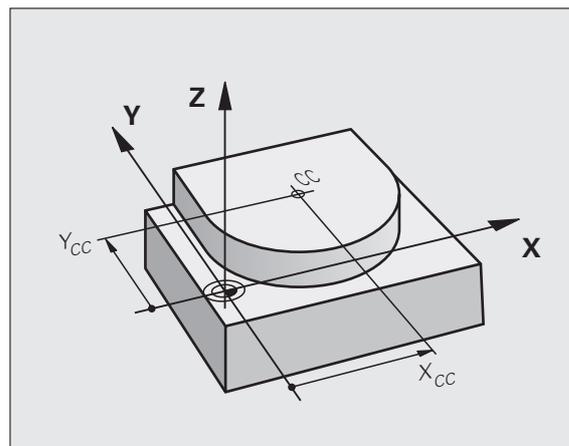
### Introducir el punto central del círculo en incremental

Una coordenada introducida en incremental en el punto central del círculo se refiere siempre a la última posición programada de la herramienta.



Con CC se indica una posición como centro del círculo: la herramienta no se desplaza a dicha posición.

El centro del círculo es a la vez polo de las coordenadas polares.



## Trayectoria circular C alrededor del centro del círculo CC

Antes de programar la trayectoria circular, hay que determinar el punto central del círculo **CC**. La última posición programada de la herramienta antes de la trayectoria circular es el punto de partida de dicha trayectoria.

- ▶ Desplazar la herramienta sobre el punto de partida de la trayectoria circular



- ▶ **Coordenadas** del punto final del círculo



- ▶ **Coordenadas** del punto final del arco de círculo, en caso necesario:

- ▶ **Sentido de giro DR**

- ▶ **Avance F**

- ▶ **Función auxiliar M**



Normalmente el TNC recorre movimientos circulares en el plano de mecanizado activo. Si se programan círculos que no están activos en el plano de mecanizado activo, p. ej. **C Z... X... DR+** en el eje de la herramienta Z y, simultáneamente, se rota el movimiento, entonces el TNC recorre un círculo espacial, es decir, un círculo en 3 ejes.

### Ejemplo de frases NC

5 CC X+25 Y+25

6 L X+45 Y+25 RR F200 M3

7 C X+45 Y+25 DR+

### Círculo completo

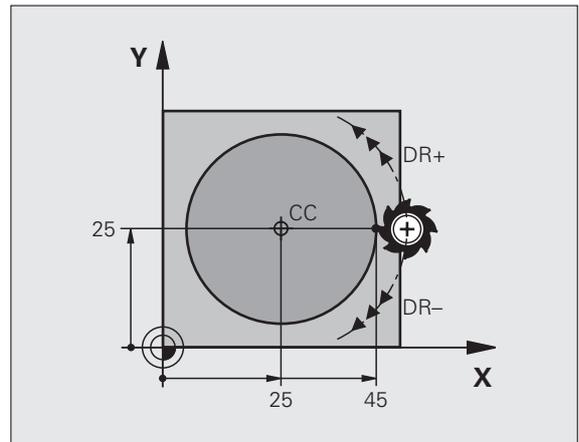
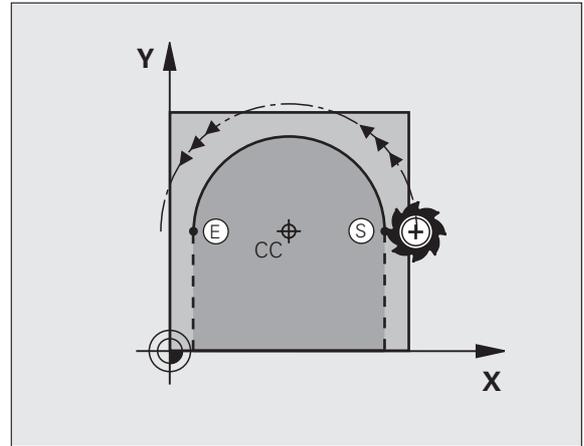
Para el punto final se programan las mismas coordenadas que para el punto de partida.



El punto de partida y el punto final deben estar en la misma trayectoria circular.

Tolerancia de introducción: hasta 0.016 mm (se puede seleccionar mediante el parámetro de máquina **circleDeviation**).

Círculo más pequeño que puede realizar el TNC: 0,0016 µm.



## Trayect. circular CR con radio determinado

La herramienta se desplaza según una trayectoria circular con radio R.

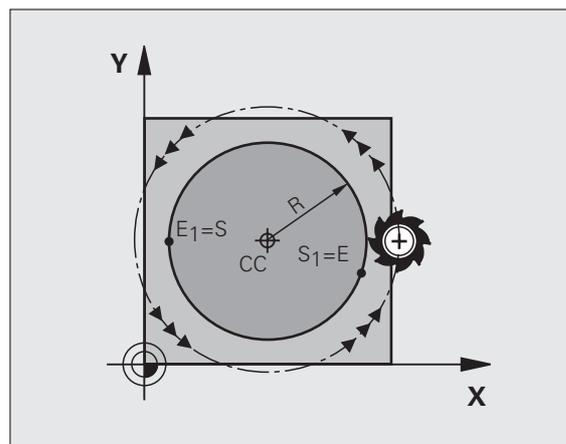


- ▶ **Coordenadas** del punto final del arco de círculo
- ▶ **Radio R**  
Atención: ¡El signo determina el tamaño del arco del círculo!
- ▶ **Sentido de giro DR**  
Atención: ¡El signo determina si la curvatura es cóncava o convexa!
- ▶ **Función auxiliar M**
- ▶ **Avance F**

### Círculo completo

Para un círculo completo se programan dos frases de círculo sucesivas:

El punto final de la primera mitad del círculo es el punto de partida del segundo. El punto final de la segunda mitad del círculo es el punto de partida del primero.



## Ángulo central CCA y radio del arco de círculo R

El punto de partida y el punto final del contorno se pueden unir entre sí mediante cuatro arcos de círculo diferentes con el mismo radio:

Arco más pequeño:  $CCA < 180^\circ$

El radio tiene signo positivo  $R > 0$

Arco mayor:  $CCA > 180^\circ$

El radio tiene signo negativo  $R < 0$

Mediante el sentido de giro se determina si el arco de círculo está curvado hacia fuera (convexo) o hacia dentro (cóncavo):

Convexo: Sentido de giro **DR-** (con corrección de radio **RL**)

Cóncavo: Sentido de giro **DR+** (con corrección de radio **RL**)

Ejemplo de frases NC

10 L X+40 Y+40 RL F200 M3

11 CR X+70 Y+40 R+20 DR- (ARCO 1)

o

11 CR X+70 Y+40 R+20 DR+ (ARCO 2)

o

11 CR X+70 Y+40 R-20 DR- (ARCO 3)

o

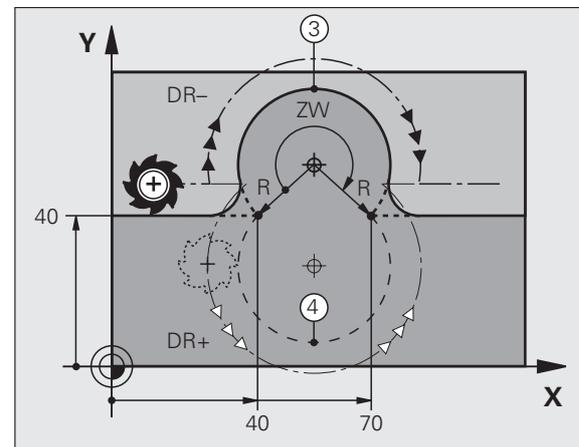
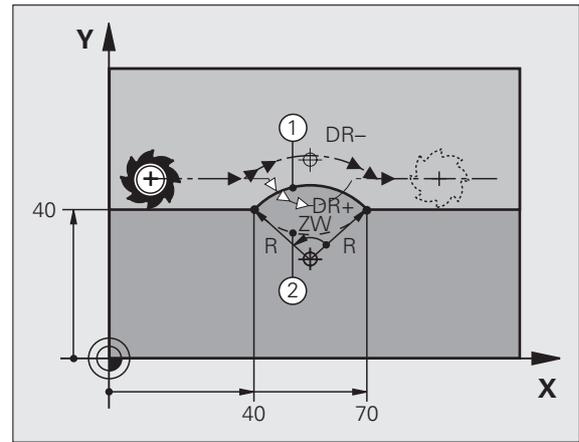
11 CR X+70 Y+40 R-20 DR+ (ARCO 4)



La distancia del punto de partida al punto final del círculo no puede ser mayor al diámetro del círculo.

El radio máximo puede ser de 99,9999 m.

Se pueden emplear ejes angulares A, B y C.



## Trayectoria circular tangente CT

La herramienta se desplaza según un arco de círculo tangente a la trayectoria del contorno anteriormente programada.

La transición es "tangencial", cuando en el punto de intersección de los elementos del contorno no se produce ningún punto de inflexión o esquina, con lo cual la transición entre los tramos del contorno es constante.

El tramo del contorno al que se une tangencialmente el arco de círculo, se programa directamente antes de la frase **CT**. Para ello se precisan como mínimo dos frases de posicionamiento



- ▶ **Coordenadas** del punto final del arco de círculo, en caso necesario:
- ▶ **Avance F**
- ▶ **Función auxiliar M**

### Ejemplo de frases NC

```
7 L X+0 Y+25 RL F300 M3
```

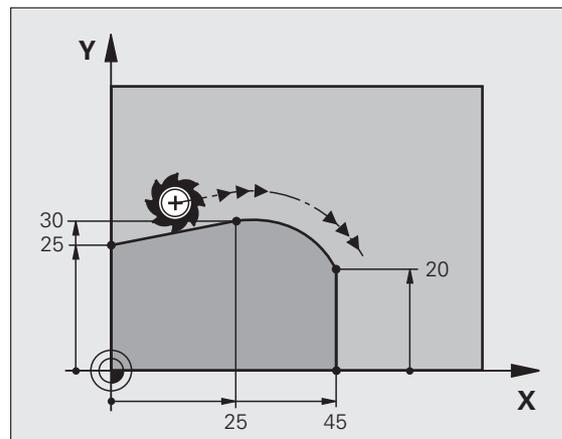
```
8 L X+25 Y+30
```

```
9 CT X+45 Y+20
```

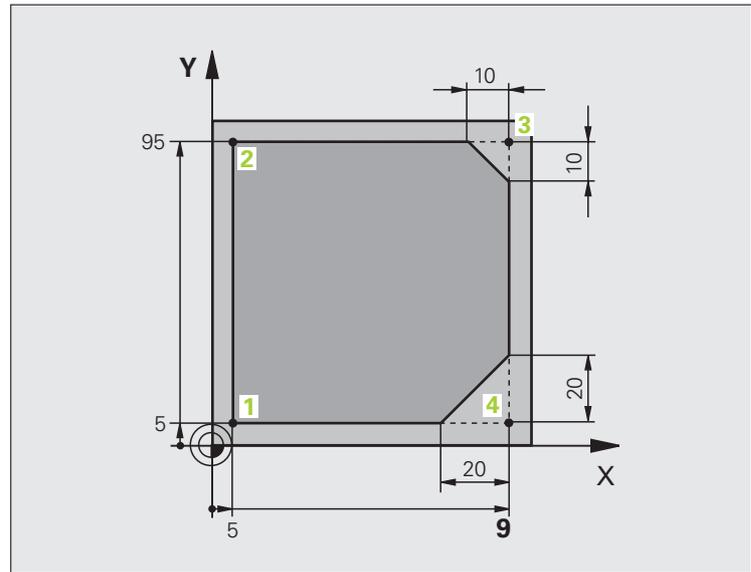
```
10 L Y+0
```



¡La frase **CT** y la trayectoria del contorno anteriormente programada deben contener las dos coordenadas del plano, en el cual se realiza el arco de círculo!

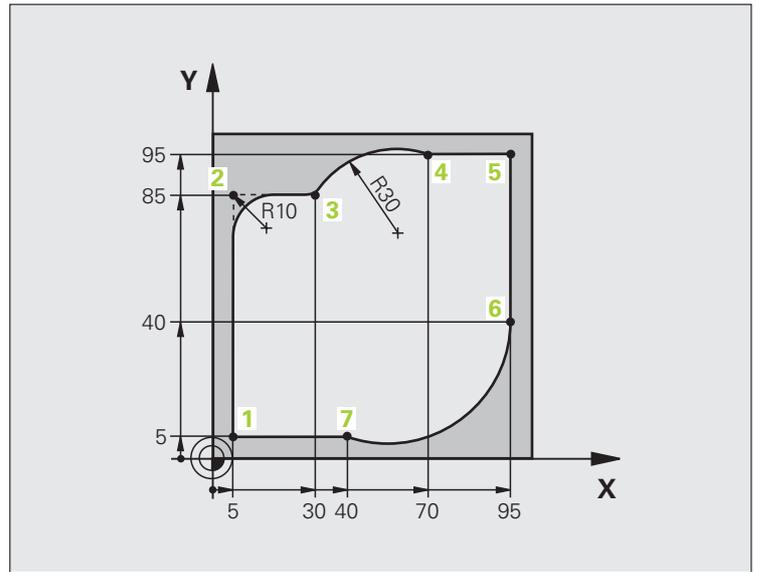


## Ejemplo: Movimiento lineal y chaflán en cartesianas



0 BEGIN PGM LINEAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definición de la pieza en bruto para la simulación gráfica del mecanizado
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Llamada a la herramienta con eje del cabezal y revoluciones del cabezal
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta en el eje del cabezal en marcha rápida FMAX
5 L X-10 Y-10 R0 FMAX	Posicionamiento previo de la herramienta
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Llegada a la profundidad de fresado con avance $F = 1000$ mm/min
7 APPR LT X+5 Y+5 LEN10 RL F300	Llegada al punto 1 del contorno según una recta tangente
8 L Y+95	Llegada al punto 2
9 L X+95	Punto 3: primera recta de la esquina 3
10 CHF 10	Programar el chaflán de longitud 10 mm
11 L Y+5	Punto 4: segunda recta de la esquina 3, 1ª recta para la esquina 4
12 CHF 20	Programar el chaflán de longitud 20 mm
13 L X+5	Llegada al último punto 1 del contorno, segunda recta de la esquina 4
14 DEP LT LEN10 F1000	Salida del contorno según una recta tangente
15 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
16 END PGM LINEAR MM	

Ejemplo: Movimiento circular en cartesianas



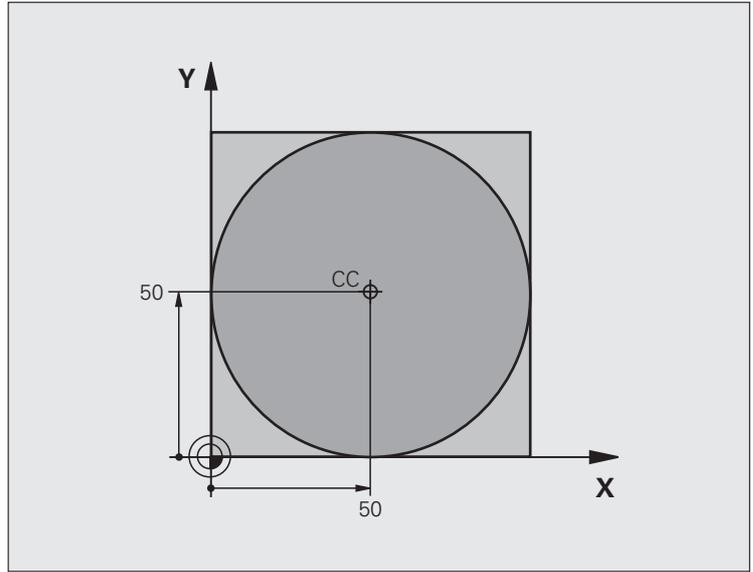
0 BEGIN PGM CIRCULAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definición de la pieza en bruto para la simulación gráfica del mecanizado
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Llamada a la herramienta con eje del cabezal y revoluciones del cabezal
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta en el eje del cabezal en marcha rápida FMAX
5 L X-10 Y-10 R0 FMAX	Posicionamiento previo de la herramienta
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Llegada a la profundidad de fresado con avance $F = 1000$ mm/min
7 APPR LCT X+5 Y+5 R5 RL F300	Alcanzar el punto 1 del contorno sobre una trayectoria circular tangente
8 L X+5 Y+85	Punto 2: primera recta de la esquina 2
9 RND R10 F150	Añadir radio con $R = 10$ mm , avance: 150 mm/min
10 L X+30 Y+85	Llegada al punto 3: punto de partida sobre círculo con CR
11 CR X+70 Y+95 R+30 DR-	Llegada al punto 4: punto final del círculo con CR, radio 30 mm
12 L X+95	Llegada al punto 5
13 L X+95 Y+40	Llegada al punto 6
14 CT X+40 Y+5	Llegada al punto 7: punto final del círculo, arco de círculo tangente al punto 6, el TNC calcula automáticamente el radio



15 L X+5	Llegada al último punto del contorno 1
16 DEP LCT X-20 Y-20 R5 F1000	Salida del contorno según una trayectoria circular tangente
17 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
18 END PGM CIRCULAR MM	



Ejemplo: Círculo completo en cartesianas



0 BEGIN PGM C-CC MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definición de la pieza en bruto
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S3150	Llamada a una herramienta
4 CC X+50 Y+50	Definición del centro del círculo
5 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta
6 L X-40 Y+50 R0 FMAX	Posicionamiento previo de la herramienta
7 L Z-5 R0 F1000 M3	Desplazamiento a la profundidad de mecanizado
8 APPR LCT X+0 Y+50 R5 RL F300	Llegada al punto inicial del círculo sobre una trayectoria circular
	Conexión
9 C X+0 DR-	Llegada al punto final del círculo (= punto de partida del círculo)
10 DEP LCT X-40 Y+50 R5 F1000	Salida del contorno según una trayectoria circular
	Conexión
11 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
12 END PGM C-CC MM	



## 6.5 Movimientos de trayectoria - Coordenadas polares

### Resumen

Con las coordenadas polares se determina una posición mediante un ángulo **PA** y una distancia **PR** al polo **CC** definido anteriormente.

Las coordenadas polares se utilizan preferentemente para:

- Posiciones sobre arcos de círculo
- Planos de la pieza con indicaciones angulares, p.ej. círculo de taladros

### Resumen de las funciones de trayectoria con coordenadas polares

Función	Tecla de función de trayectoria	Movimiento de la herramienta	Introducciones precisas	Página
Recta <b>LP</b>	 + 	Recta	Radio polar, ángulo polar del punto final de la recta	Página 184
Arco de círculo <b>CP</b>	 + 	Trayectoria circular alrededor del punto central del círculo/polo hasta el punto final del arco del círculo	Ángulo polar del punto final del círculo, sentido de giro	Página 185
Arco de círculo <b>CTP</b>	 + 	Trayectoria circular tangente al tramo anterior del contorno	Radio polar, ángulo polar del punto final del círculo	Página 186
Interpolación helicoidal	 + 	Superposición de una trayectoria circular con una recta	Radio polar, ángulo polar del punto final del círculo, coordenadas del punto final en el eje de la herramienta	Página 187



## Origen de coordenadas polares: Polo CC

El polo CC se puede determinar en cualquier posición del programa de mecanizado, antes de indicar las posiciones con coordenadas polares. Para determinar el polo se procede igual que para la programación del punto central del círculo.



- **Coordenadas:** Introducir las coordenadas de ángulo recto para el polo o para aceptar la última posición programada: no introducir ninguna coordenada. Determinar el polo antes de programar las coordenadas polares. El polo se programa sólo en coordenadas cartesianas. El polo permanece activado hasta que se determina un nuevo polo.

### Ejemplo de frases NC

12 CC X+45 Y+25

## Recta LP

La herramienta se desplaza según una recta desde su posición actual al punto final de la misma. El punto de partida es el punto final de la frase anterior.



- **Radio en coordenadas polares PR:** Introducir la distancia del punto final de la recta al polo CC
- **Ángulo en coordenadas polares PA:** posición angular del punto final de la recta entre  $-360^\circ$  y  $+360^\circ$

El signo de **PA** se determina mediante el eje de referencia angular:

- Ángulo del eje de referencia angular a **PR** en sentido antihorario: **PA**>0
- Ángulo del eje de referencia angular a **PR** en sentido horario: **PA**<0

### Ejemplo de frases NC

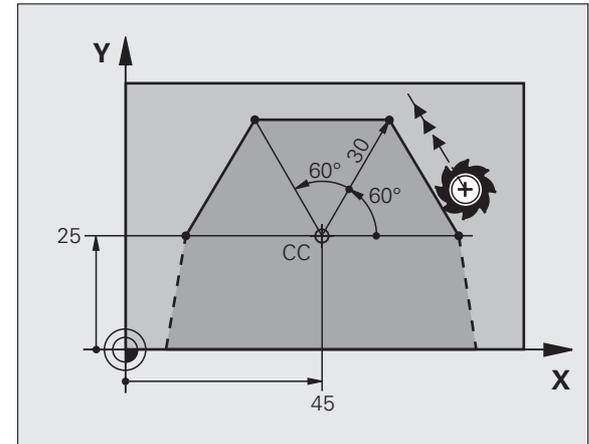
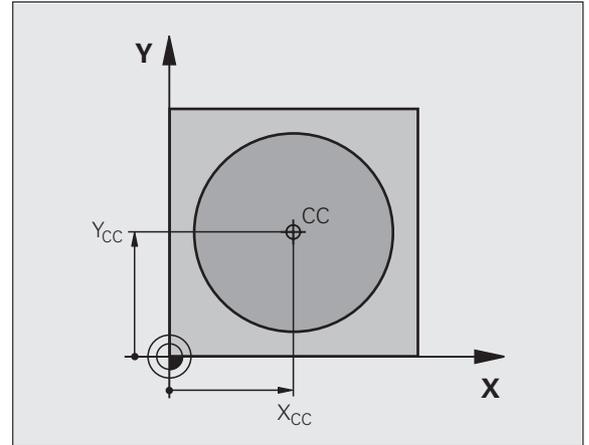
12 CC X+45 Y+25

13 LP PR+30 PA+0 RR F300 M3

14 LP PA+60

15 LP IPA+60

16 LP PA+180



## Trayectoria circular CP alrededor del polo CC

El radio en coordenadas polares **PR** es a la vez el radio del arco de círculo. **PR** se determina mediante la distancia del punto de partida al polo **CC**. La última posición programada de la herramienta antes de la trayectoria circular es el punto de partida de dicha trayectoria.



**P**

► **Ángulo en coordenadas polares PA:** posición angular del punto final de la trayectoria circular entre  $-99.999,9999^\circ$  y  $+99.999,9999^\circ$

► **Sentido de giro DR**

### Ejemplo de frases NC

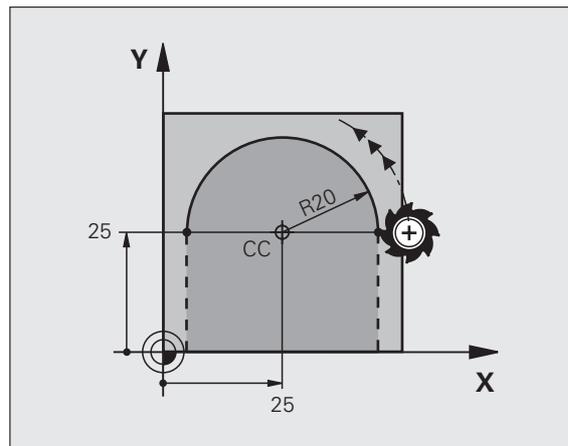
18 CC X+25 Y+25

19 LP PR+20 PA+0 RR F250 M3

20 CP PA+180 DR+



Cuando las coordenadas son incrementales el signo es el mismo para DR y PA.



## Trayectoria circular tangente CTP con conexión tangencial

La herramienta se desplaza según un círculo tangente a la trayectoria anterior del contorno.



- ▶ **Radio en coordenadas polares PR:** Introducir la distancia del punto final de la trayectoria circular al polo CC
- ▶ **Ángulo en coordenadas polares PA:** posición angular del punto final de la trayectoria circular

### Ejemplo de frases NC

```
12 CC X+40 Y+35
```

```
13 L X+0 Y+35 RL F250 M3
```

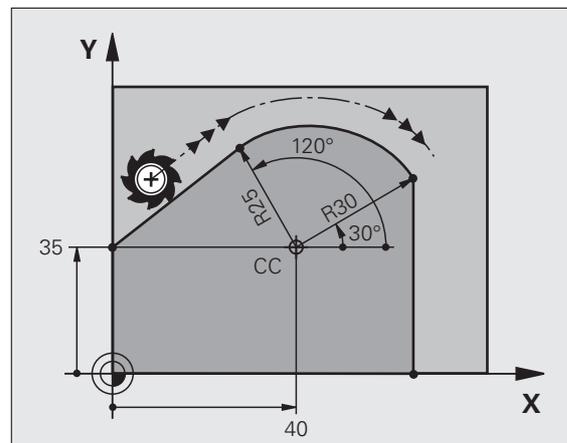
```
14 LP PR+25 PA+120
```

```
15 CTP PR+30 PA+30
```

```
16 L Y+0
```



¡El polo CC **no** es el punto central del círculo del contorno!



## Hélice (Helix)

Una hélice se produce por la superposición de un movimiento circular y un movimiento lineal perpendiculares. La trayectoria circular se programa en un plano principal.

Los movimientos para la hélice sólo se pueden programar en coordenadas polares.

### Empleo

- Roscados interiores y exteriores de grandes diámetros
- Ranuras de lubricación

### Cálculo de la hélice

Para la programación se precisa la indicación en incremental del ángulo total, que recorre la herramienta sobre la hélice y la altura total de la misma.

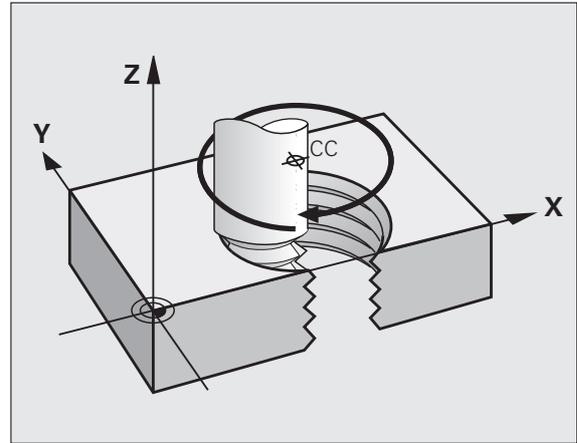
Para el mecanizado en la dirección de fresado de abajo a arriba se tiene:

Nº de pasos n	Pasos de roscado + sobrepaso del recorrido Inicio y final de roscado
Altura total h	Paso P x nº de pasos n
Ángulo total incremental <b>IPA</b>	Número de pasos x 360° + ángulo para Inicio de la rosca + ángulo para sobrepaso
Coordenada Z inicial	Paso P x (pasadas de roscado + sobrepaso al principio del roscado)

### Forma de la hélice

La tabla indica la relación entre la dirección del mecanizado, el sentido de giro y la corrección de radio para determinadas formas:

Roscado interior	Dirección de trabajo	Sentido	Corrección del radio
a derechas	Z+	DR+	RL
a izquierdas	Z+	DR-	RR
a derechas	Z-	DR-	RR
a izquierdas	Z-	DR+	RL
Rosca exterior			
a derechas	Z+	DR+	RR
a izquierdas	Z+	DR-	RL
a derechas	Z-	DR-	RL
a izquierdas	Z-	DR+	RR



## Programación de una hélice



Se introducen el sentido de giro y el ángulo total **IPA** en incremental con el mismo signo, ya que de lo contrario la hta. puede desplazarse en una trayectoria errónea.

El ángulo completo **IPA** puede tener un valor de 99.999,9999° a +99 999,9999°.



**P**

- ▶ **Ángulo en coordenadas polares:** introducir el ángulo total en incremental, según el cual se desplaza la herramienta sobre la hélice. **Después de introducir el ángulo se selecciona el eje de la herramienta con las teclas de los ejes.**
- ▶ Introducir las **coordenadas** para la altura de la hélice en incremental
- ▶ **Sentido de giro DR**  
Giro en sentido horario: DR-  
Hélice en sentido antihorario: DR+
- ▶ **Programar la corrección de radio** según la tabla

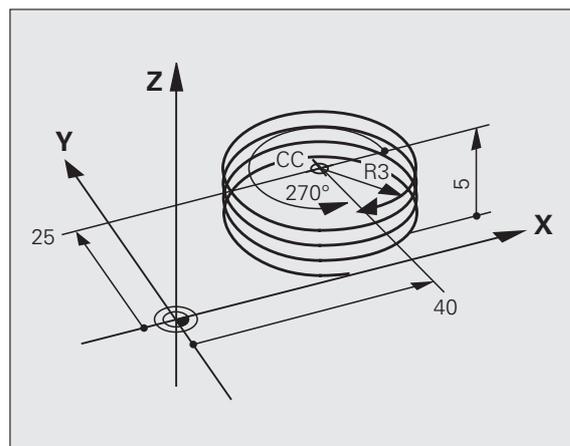
Ejemplo de frases NC: Rosca M6 x 1 mm con 5 pasos

12 CC X+40 Y+25

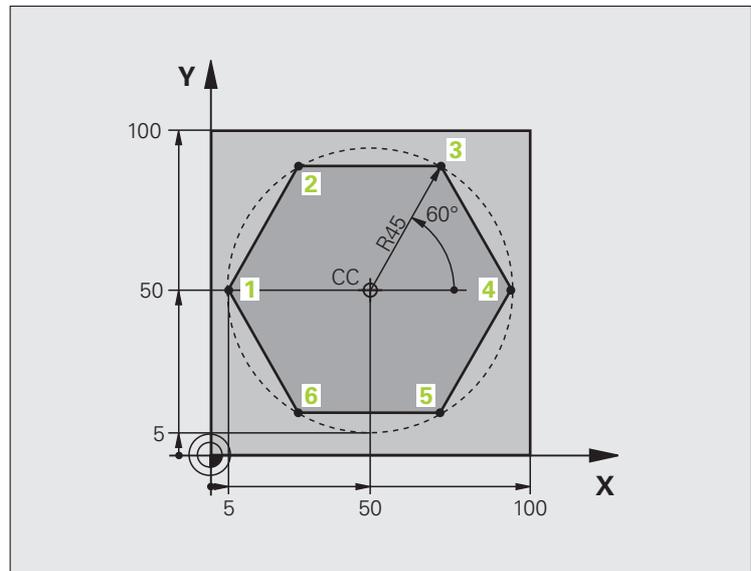
13 L Z+0 F100 M3

14 LP PR+3 PA+270 RL F50

15 CP IPA-1800 IZ+5 DR-



## Ejemplo: Movimiento lineal en polares



0 BEGIN PGM LINEARPO MM

1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20

Definición de la pieza en bruto

2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0

3 TOOL CALL 1 Z S4000

Llamada a la herramienta

4 CC X+50 Y+50

Definición del punto de referencia para las coordenadas polares

5 L Z+250 R0 FMAX

Retirar la herramienta

6 LP PR+60 PA+180 R0 FMAX

Posicionamiento previo de la herramienta

7 L Z-5 R0 F1000 M3

Desplazamiento a la profundidad de mecanizado

8 APPR PLCT PR+45 PA+180 R5 RL F250

Llegada al punto 1 del contorno sobre un círculo

tangente

9 LP PA+120

Llegada al punto 2

10 LP PA+60

Llegada al punto 3

11 LP PA+0

Llegada al punto 4

12 LP PA-60

Llegada al punto 5

13 LP PA-120

Llegada al punto 6

14 LP PA+180

Llegada al punto 1

15 DEP PLCT PR+60 PA+180 R5 F1000

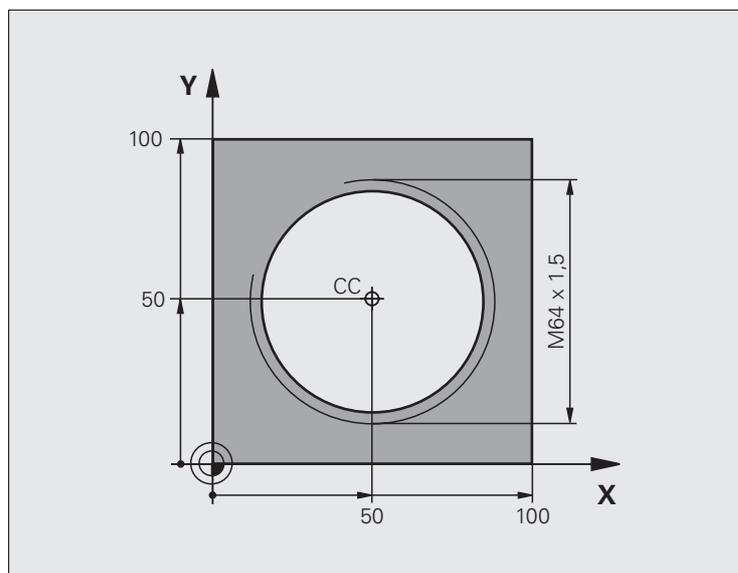
Salida del contorno según un círculo con conexión tangente

16 L Z+250 R0 FMAX M2

Retirar la herramienta, final del programa

17 END PGM LINEARPO MM

## Ejemplo: Hélice



0 BEGIN PGM HELIX MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definición de la pieza en bruto
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S1400	Llamada a la herramienta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta
5 L X+50 Y+50 R0 FMAX	Posicionamiento previo de la herramienta
6 CC	Aceptar la última posición programada como polo
7 L Z-12,75 R0 F1000 M3	Desplazamiento a la profundidad de mecanizado
8 APPR PCT PR+32 PA-182 CCA180 R+2 RL F100	Aproximación al contorno según un círculo con conexión tangente
9 CP IPA+3240 IZ+13.5 DR+ F200	Desplazamiento de hélice
10 DEP CT CCA180 R+2	Salida del contorno según un círculo con conexión tangente
11 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
12 END PGM HELIX MM	



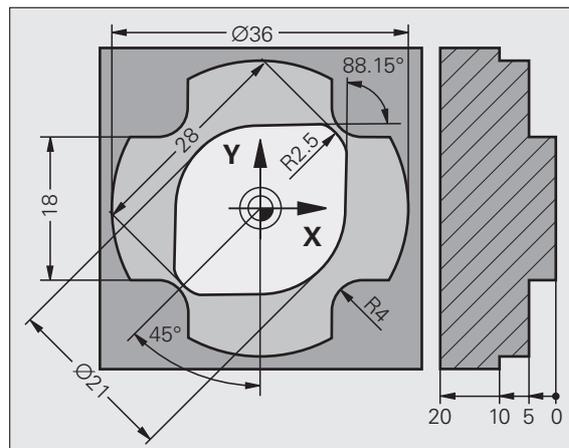
## 6.6 Movimientos de trayectoria - Programación libre de contornos FK (Software-Option Advanced programming features)

### Nociones básicas

Los planos de piezas no acotados contienen a menudo indicaciones de coordenadas que no se pueden introducir mediante las teclas grises diálogo. De esta forma

- puede haber coordenadas conocidas de la trayectoria del contorno o en su proximidad,
- las indicaciones de coordenadas se pueden referir a otra trayectoria del contorno o
- pueden conocerse las indicaciones de la dirección y del recorrido del contorno.

Este tipo de indicaciones se programan directamente con la programación libre de contornos FK. El TNC calcula el contorno con las coordenadas conocidas y con el diálogo de programación del gráfico FK interactivo. El TNC calcula el contorno con las coordenadas conocidas y le ofrece ayuda con el diálogo de programación del gráfico FK interactivo. La figura de arriba a la derecha muestra una acotación que se introduce sencillamente a través de la programación FK.





### Para la programación FK hay que tener en cuenta las siguientes condiciones

Las trayectorias del contorno se pueden programar con la programación libre de contornos sólo en el plano de mecanizado. El plano de mecanizado se determina en la primera frase **BLK FORM** del programa de mecanizado.

Para cada elemento del contorno se indican todos los datos disponibles. ¡Se programan también en cada frase las indicaciones que no se modifican: los datos que no se programan no son válidos!

Los parámetros Q son admisibles en todos los elementos FK, excepto en aquellos con referencias relativas (p.ej. **RX** o **RAN**), es decir, elementos que se refieren a otras frases NC.

Si en un programa se mezclan la programación libre de contornos con la programación convencional, deberá determinarse claramente cada sección FK.

El TNC precisa de un punto fijo a partir del cual se realizan los cálculos. Antes del apartado FK se programa una posición con las teclas grises del diálogo, que contenga las dos coordenadas del plano de mecanizado. En dicha frase no se programan parámetros Q.

Cuando en el primer apartado FK hay una frase **FCT** o **FLT**, hay que programar antes como mínimo dos frases NC mediante las teclas de diálogo grises, para determinar claramente la dirección de desplazamiento.

Un apartado FK no puede empezar directamente detrás de una marca **LBL**.



## Gráfico de programación FK



Para poder utilizar el gráfico en la programación FK, se selecciona la subdivisión de pantalla PROGRAMA + GRAFICO Ver “Memorizar/Editar programa” en pág. 63

Si faltan las indicaciones de las coordenadas, es difícil determinar el contorno de una pieza. En estos casos el TNC muestra diferentes soluciones en el gráfico FK y Ud. selecciona la correcta. El gráfico FK representa el contorno de la pieza en diferentes colores:

- azul** La trayectoria del contorno está claramente determinada
- verde** Los datos introducidos indican varias soluciones; Vd. selecciona la correcta
- rojo** Los datos introducidos no son suficientes para determinar la trayectoria del contorno; hay que introducir más datos

Si los datos indican varias soluciones y la trayectoria del contorno se visualiza en color verde, se selecciona el contorno correcto de la siguiente forma:

- 
  - ▶ Pulsar la softkey **MOstrar SOLUCIÓN** hasta que se visualice correctamente el elemento del contorno. Utilizar la función Zoom (2ª carátula de softkeys), si no son diferenciables las posibles soluciones en la visualización estándar
- 
  - ▶ La trayectoria del contorno visualizada corresponde al plano: determinar con la softkey **SELECCIONAR SOLUCION**

Si no se quiere determinar aún un contorno representado en color verde se pulsa la softkey **FINALIZAR SELECCION**, para continuar con el diálogo FK.



Los elementos de contorno representados en color verde deberán determinarse lo antes posible con **SELECCIONAR SOLUCION**, para limitar la ambigüedad de las trayectorias siguientes a los elementos del contorno.

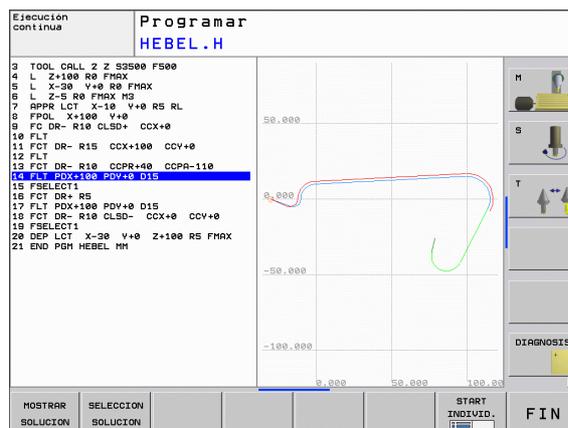
El constructor de su máquina puede determinar otros colores para el gráfico FK.

Las frases NC de un programa llamado con PGM CALL se indican en otro color.

### Visualizar números de frase en la ventana de gráficos

Para visualizar números de frase en la ventana de gráficos:

- 
  - ▶ Fijar la softkey **OMISIÓN DE VISUALIZACIÓN DEL N° FRASE** a **VISUALIZAR** (3ª carátula de softkeys)



## Abrir el diálogo FK

Pulsando la tecla gris FK, el TNC muestra varias softkeys con las cuales se abre el diálogo FK: véase la siguiente tabla. Para desactivar de nuevo las softkeys, volver a pulsar la tecla FK.

Si se abre el diálogo FK con una de dichas softkeys el TNC muestra otras carátulas de softkeys con las cuales se introducen coordenadas conocidas, o se aceptan indicaciones de dirección y del recorrido del contorno.

Elemento FK	Softkey
Recta con conexión tangencial	
Recta sin conexión tangencial	
Arco de círculo tangente	
Arco de círculo no tangente	
Polo para la programación FK	

## Polo para la programación FK



- ▶ Visualizar las softkeys para la programación libre de contornos: pulsar la tecla FK



- ▶ Abrir el diálogo para la definición del polo: pulsar la softkey FPOL. El TNC muestra las softkeys de eje del plano de mecanizado activo
- ▶ Introducir las coordenadas del polo mediante estas softkeys



El polo para la programación FK permanece activo hasta definirse uno nuevo mediante FPOL.

## Programación libre de rectas

### Recta sin conexión tangencial



- ▶ Visualizar las softkeys para la programación libre de contornos: pulsar la tecla FK



- ▶ Abrir el diálogo para rectas flexibles: pulsar la softkey FL. El TNC muestra otras softkeys
- ▶ Mediante dichas softkeys se introducen en la frase todas las indicaciones conocidas. Hasta que las indicaciones sean suficientes el gráfico FK muestra el contorno programado en rojo. Si hay varias soluciones el gráfico se visualiza en color verde (Véase "Gráfico de programación FK" en pág. 193)

### Recta con conexión tangencial

Cuando la recta se une tangencialmente a otra trayectoria del contorno, se abre el diálogo con la softkey FLT:



- ▶ Visualizar las softkeys para la programación libre de contornos: pulsar la tecla FK



- ▶ Abrir el diálogo: pulsar la softkey FLT
- ▶ Mediante las softkeys se introducen en la frase todos los datos conocidos



## Programación libre de trayectorias circulares

### Trayectoria circular no tangente

FK



- ▶ Visualizar las softkeys para la programación libre de contornos: pulsar la tecla FK
- ▶ Abrir el diálogo para arcos de círculo flexibles: Pulsar la softkey FC; el TNC muestra softkeys para indicaciones directas sobre la trayectoria circular o indicaciones sobre el punto central del círculo
- ▶ Mediante estas softkeys se programan todas las indicaciones conocidas en la frase: en base a los datos conocidos, el gráfico FK muestra el contorno programado en color rojo. Si hay varias soluciones el gráfico se visualiza en color verde (Véase "Gráfico de programación FK" en pág. 193)

### Trayectoria circular con unión tangencial

Cuando la trayectoria circular se une tangencialmente a otra trayectoria del contorno, se abre el diálogo con la softkey FCT:

FK



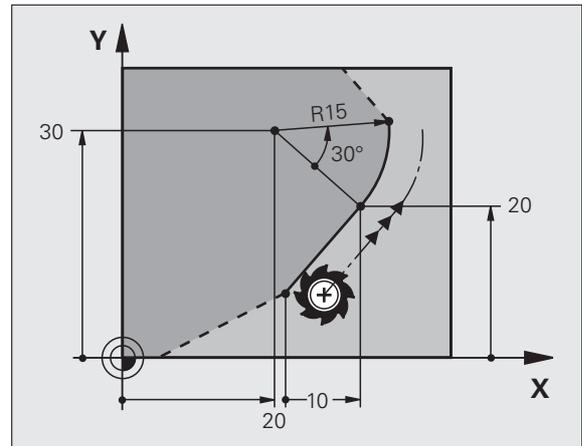
- ▶ Visualizar las softkeys para la programación libre de contornos: pulsar la tecla FK
- ▶ Abrir el diálogo: pulsar la softkey FCT
- ▶ Mediante las softkeys se introducen en la frase todos los datos conocidos



## Posibles introducciones

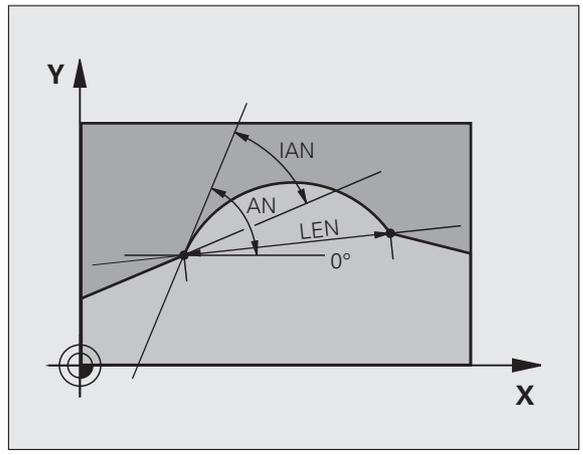
### Coordenadas del punto final

Datos conocidos	Softkeys
Coordenadas cartesianas X e Y	 
Coordenadas polares referidas a FPOL	 
Ejemplo de frases NC	
7 FPOL X+20 Y+30	
8 FL IX+10 Y+20 RR F100	
9 FCT PR+15 IPA+30 DR+ R15	



Dirección y longitud de los elementos del contorno

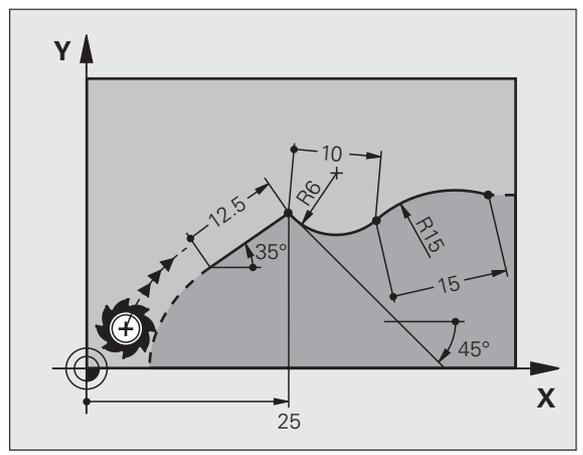
Datos conocidos	Softkeys
Longitud de las rectas	
Pendiente de la recta	
Longitud LEN de la cuerda del segmento del arco de círculo	
Ángulo de entrada AN a la tangente de entrada	
Ángulo del punto central de la sección del arco de círculo	



**¡Atención! ¡Peligro para la pieza y la máquina!**  
 El TNC referencia los ángulos de subida que se han definido de manera incremental (**IAN**) con la dirección de la última frase de desplazamiento. Los programas con ángulos incrementales que fueron creados en un iTNC 530 o en TNCs anteriores no son compatibles.

Ejemplo de frases NC

```
27 FLT X+25 LEN 12.5 AN+35 RL F200
28 FC DR+ R6 LEN 10 AN-45
29 FCT DR- R15 LEN 15
```



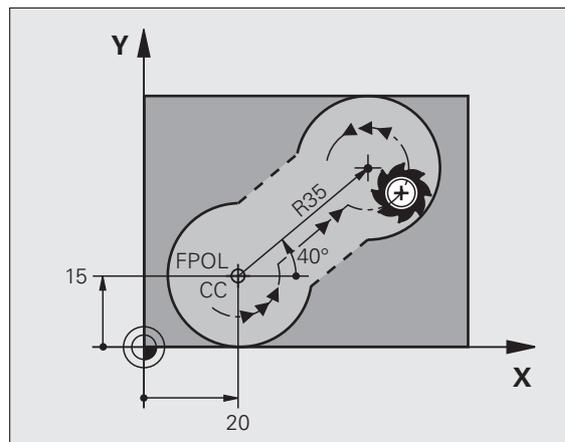
## Punto central del círculo CC, radio y sentido de giro en la frase FC-/FCT

Para las trayectorias de libre programación, con las indicaciones que se introducen, el TNC calcula un punto central del círculo. De esta forma también se puede programar en una frase un círculo completo en una frase con la programación FK.

Si se quiere definir el punto central del círculo en coordenadas polares, se realiza mediante la función FPOL del polo, en vez de CC. FPOL actúa hasta la siguiente frase con FPOL y se determina en coordenadas cartesianas.



Un punto central del círculo programado de forma convencional o ya calculado no actúa más en el apartado FK como polo o como punto central del círculo: Cuando se programan convencionalmente coordenadas polares que se refieren a un polo determinado anteriormente en una frase CC, hay que introducir de nuevo dicho polo con una frase CC.



### Datos conocidos

### Softkeys

Punto central en coordenadas cartesianas



Punto central en coordenadas polares



Sentido de giro de la trayectoria circular



Radio de la trayectoria circular



Ejemplo de frases NC

10 FC CCX+20 CCY+15 DR+ R15

11 FPOL X+20 Y+15

12 FL AN+40

13 FC DR+ R15 CCPR+35 CCPA+40



## Contornos cerrados

Con la softkey CLSD se marca el principio y el final de un contorno cerrado. De esta forma se reducen las posibles soluciones de la última trayectoria del contorno.

CLSD se introduce adicionalmente para otra indicación del contorno en la primera y última frase de una programación FK.



Principio del contorno: CLSD+  
Final del contorno: CLSD-

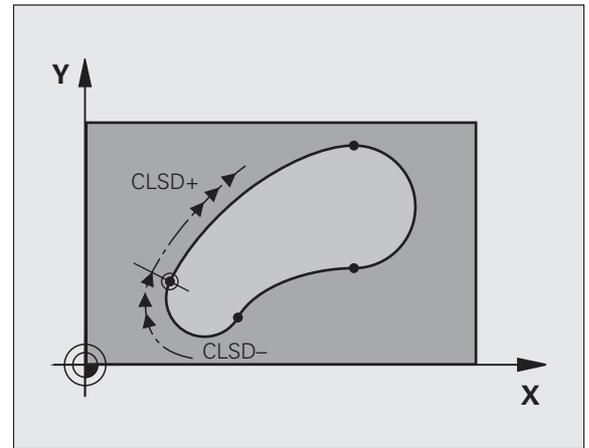
Ejemplo de frases NC

12 L X+5 Y+35 RL F500 M3

13 FC DR- R15 CLSD+ CCX+20 CCY+35

...

17 FCT DR- R+15 CLSD-



## Puntos auxiliares

Tanto para rectas como para trayectorias circulares libres se pueden introducir coordenadas de puntos auxiliares sobre o junto al contorno.

### Puntos auxiliares sobre un contorno

Los puntos auxiliares se encuentran directamente en la recta, o bien en la prolongación de la recta, o bien directamente sobre la trayectoria circular.

Datos conocidos	Softkeys
Coordenadas X de un punto auxiliar P1 o P2 de una recta	 
Coordenadas Y de un punto auxiliar P1 o P2 de una recta	 
Coordenadas X de un punto auxiliar P1, P2 o P3 de una trayectoria circular	  
Coordenadas Y de un punto auxiliar P1, P2 o P3 de una trayectoria circular	  

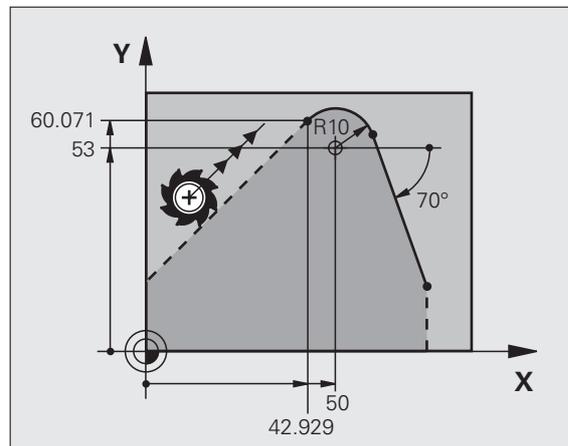
### Puntos auxiliares junto a un contorno

Datos conocidos	Softkeys
Coordenada X e Y del punto auxiliar junto a una recta	 
Distancia del punto auxiliar a las rectas	
Coordenada X e Y de un pto. auxiliar junto a una trayectoria circular	 
Distancia del punto auxiliar a la trayectoria circular	

Ejemplo de frases NC

13 FC DR- R10 P1X+42.929 P1Y+60.071

14 FLT AN-70 PDX+50 PDY+53 D10



## Referencias relativas

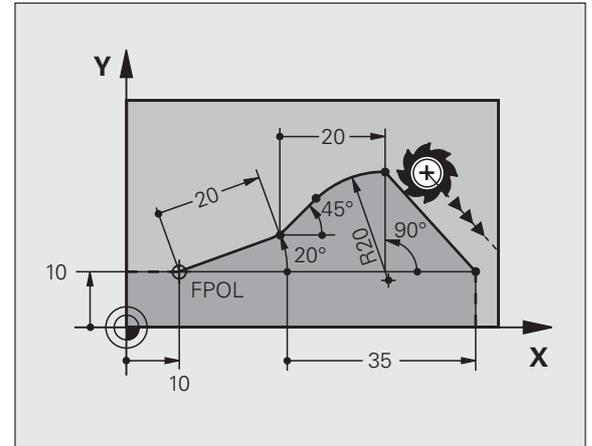
Las referencias relativas son indicaciones que se refieren a otra trayectoria del contorno. Las softkeys y las palabras del pgm para referencias **R**elativas empiezan con una "R". La figura de la derecha muestra las indicaciones de cotas que se deben programar como referencias relativas.



Las coordenadas con una referencia relativa se programan siempre en incremental. Adicionalmente se indica el nº de frase de la trayectoria del contorno al que se desea hacer referencia.

La trayectoria del contorno, cuyo nº de frase se indica, no puede estar a más de 64 frases de posicionamiento delante de la frase en la cual se programa la referencia.

Cuando se borra una frase a la cual se ha hecho referencia, el TNC emite un aviso de error. Deberá modificarse el programa antes de borrar dicha frase.



### Referencia relativa a una frase N: Coordenadas del punto final

Datos conocidos	Softkeys	
Coordenadas cartesianas referidas a la frase N	RX [N...]	RY [N...]
Coordenadas polares referidas a una frase N	RPR [N...]	RPA [N...]

Ejemplo de frases NC

12 FPOL X+10 Y+10
13 FL PR+20 PA+20
14 FL AN+45
15 FCT IX+20 DR- R20 CCA+90 RX 13
16 FL IPR+35 PA+0 RPR 13



## Referencia relativa a una frase N: Dirección y distancia del elemento del contorno

Datos conocidos	Softkey
El ángulo entre la recta y otro elemento del contorno, o bien entre la tangente de entrada del arco del círculo y otro elemento del contorno	RAN [N...]
Recta paralela a otro elemento del contorno	PAR [N...]
Distancia de las rectas a la trayectoria del contorno paralelo	DP

Ejemplo de frases NC

17 FL LEN 20 AN+15

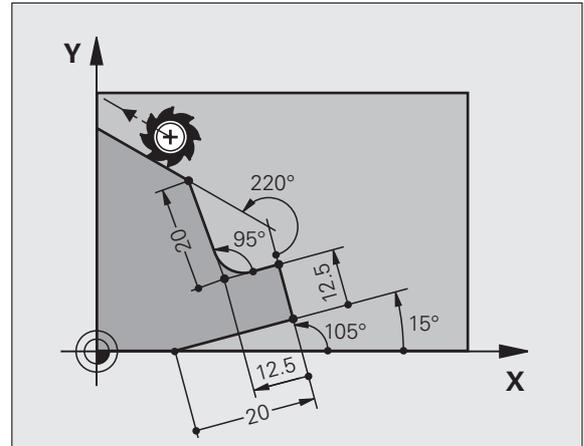
18 FL AN+105 LEN 12.5

19 FL PAR 17 DP 12.5

20 FSELECT 2

21 FL LEN 20 IAN+95

22 FL IAN+220 RAN 18



## Referencia relativa a la frase N: punto central del círculo CC

Datos conocidos	Softkey	
Coordenadas cartesianas del punto central del círculo referidas a la frase N	RCCX [N...]	RCCY [N...]
Coordenadas polares del punto central del círculo referidas a la frase N	RCCPR [N...]	RCCPA [N...]

Ejemplo de frases NC

12 FL X+10 Y+10 RL

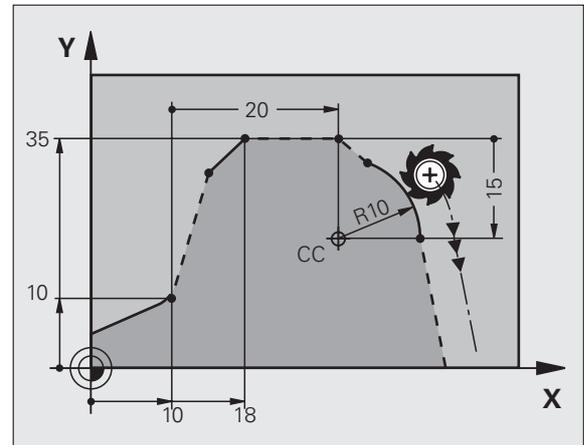
13 FL ...

14 FL X+18 Y+35

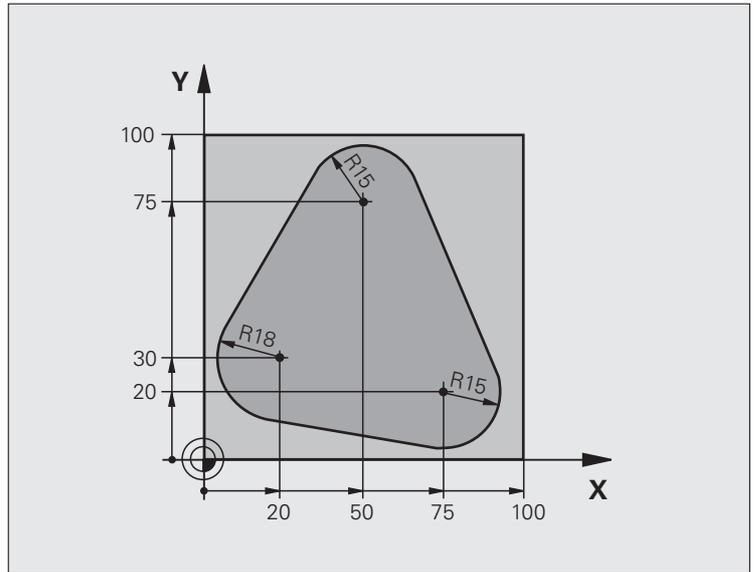
15 FL ...

16 FL ...

17 FC DR- R10 CCA+0 ICCX+20 ICCY-15 RCCX12 RCCY14



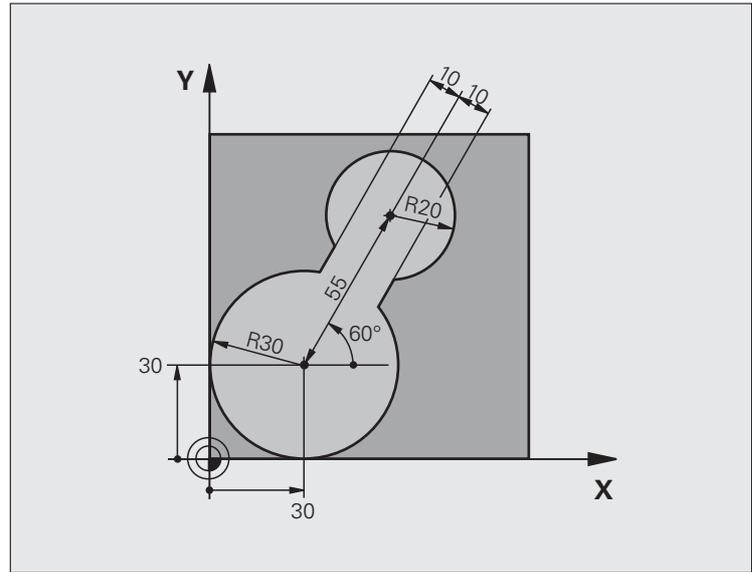
Ejemplo: Programación FK 1



0 BEGIN PGM FK1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definición de la pieza en bruto
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S500	Llamada a la herramienta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta
5 L X-20 Y+30 R0 FMAX	Posicionamiento previo de la herramienta
6 L Z-10 R0 F1000 M3	Desplazamiento a la profundidad de mecanizado
7 APPR CT X+2 Y+30 CCA90 R+5 RL F250	Aproximación al contorno según un círculo con conexión tangente
8 FC DR- R18 CLSD+ CCX+20 CCY+30	Apartado FK:
9 FLT	Para cada trayectoria del contorno se programan los datos conocidos
10 FCT DR- R15 CCX+50 CCY+75	
11 FLT	
12 FCT DR- R15 CCX+75 CCY+20	
13 FLT	
14 FCT DR- R18 CLSD- CCX+20 CCY+30	
15 DEP CT CCA90 R+5 F1000	Salida del contorno según un círculo con conexión tangente
16 L X-30 Y+0 R0 FMAX	
17 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
18 END PGM FK1 MM	



## Ejemplo: Programación FK 2



0 BEGIN PGM FK2 MM

1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20

Definición de la pieza en bruto

2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0

3 TOOL CALL 1 Z S4000

Llamada a la herramienta

4 L Z+250 R0 FMAX

Retirar la herramienta

5 L X+30 Y+30 R0 FMAX

Posicionamiento previo de la herramienta

6 L Z+5 R0 FMAX M3

Posicionamiento previo del eje de la herramienta

7 L Z-5 R0 F100

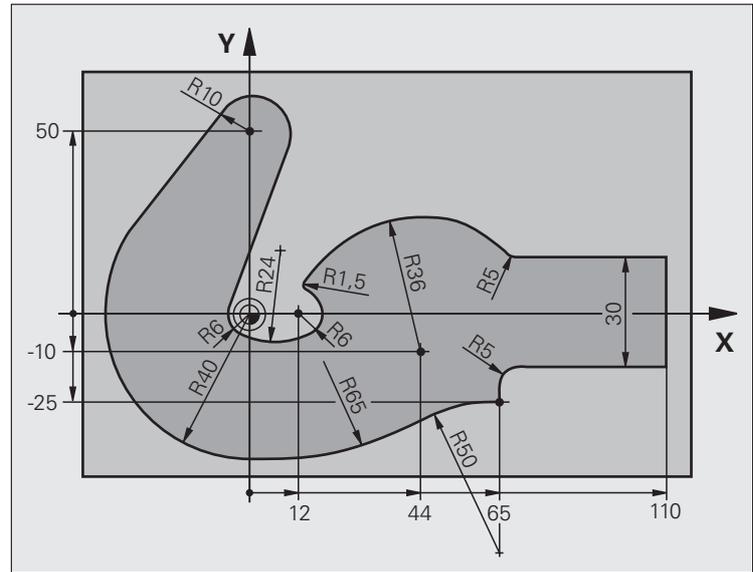
Desplazamiento a la profundidad de mecanizado

## 6.6 Movimientos de trayectoria -Programación libre de contornos FK (Software-Option Advanced programming features)

8 APPR LCT X+0 Y+30 R5 RR F350	Aproximación al contorno según un círculo con conexión tangente
9 FPOL X+30 Y+30	Apartado FK:
10 FC DR- R30 CCX+30 CCY+30	Para cada trayectoria del contorno se programan los datos conocidos
11 FL AN+60 PDX+30 PDY+30 D10	
12 FSELECT 3	
13 FC DR- R20 CCPR+55 CCPA+60	
14 FSELECT 2	
15 FL AN-120 PDX+30 PDY+30 D10	
16 FSELECT 3	
17 FC X+0 DR- R30 CCX+30 CCY+30	
18 FSELECT 2	
19 DEP LCT X+30 Y+30 R5	Salida del contorno según un círculo con conexión tangente
20 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
21 END PGM FK2 MM	



## Ejemplo: Programación FK 3



0 BEGIN PGM FK3 MM

1 BLK FORM 0.1 Z X-45 Y-45 Z-20

Definición de la pieza en bruto

2 BLK FORM 0.2 X+120 Y+70 Z+0

3 TOOL CALL 1 Z S4500

Llamada a la herramienta

4 L Z+250 R0 FMAX

Retirar la herramienta

5 L X-70 Y+0 R0 FMAX

Posicionamiento previo de la herramienta

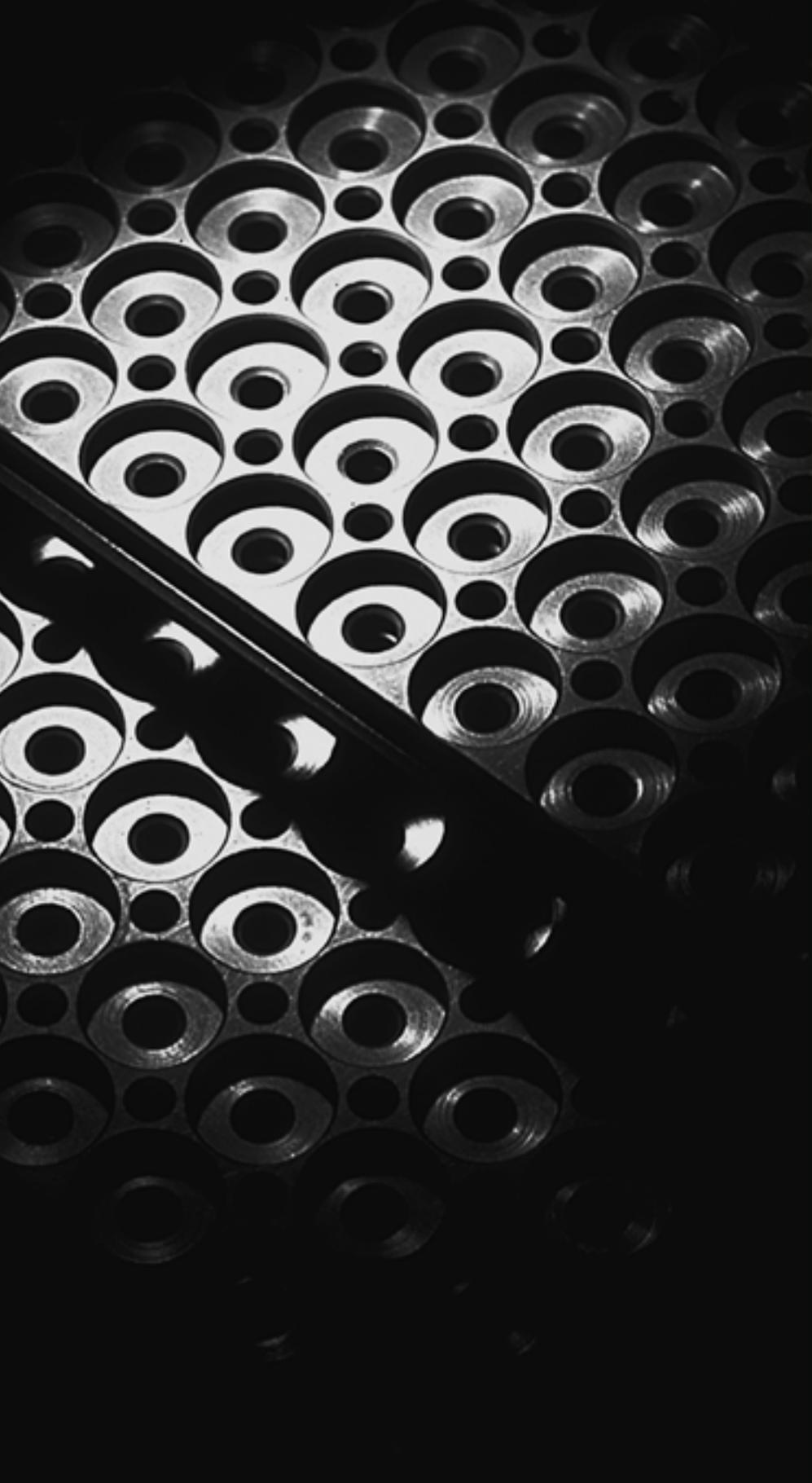
6 L Z-5 R0 F1000 M3

Desplazamiento a la profundidad de mecanizado

## 6.6 Movimientos de trayectoria - Programación libre de contornos FK (Software-Option Advanced programming features)

7 APPR CT X-40 Y+0 CCA90 R+5 RL F250	Aproximación al contorno según un círculo con conexión tangente
8 FC DR- R40 CCX+0 CCY+0	Apartado FK:
9 FLT	Para cada trayectoria del contorno se programan los datos conocidos
10 FCT DR- R10 CCX+0 CCY+50	
11 FLT	
12 FCT DR+ R6 CCX+0 CCY+0	
13 FCT DR+ R24	
14 FCT DR+ R6 CCX+12 CCY+0	
15 FSELECT 2	
16 FCT DR- R1.5	
17 FCT DR- R36 CCX+44 CCY-10	
18 FSELECT 2	
19 FCT DR+ R5	
20 FLT X+110 Y+15 AN+0	
21 FL AN-90	
22 FL X+65 AN+180 PAR21 DP30	
23 RND R5	
24 FL X+65 Y-25 AN-90	
25 FC DR+ R50 CCX+65 CCY-75	
26 FCT DR- R65	
27 FSELECT 1	
28 FCT Y+0 DR- R40 CCX+0 CCY+0	
29 FSELECT 4	
30 DEP CT CCA90 R+5 F1000	Salida del contorno según un círculo con conexión tangente
31 L X-70 R0 FMAX	
32 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
33 END PGM FK3 MM	





# 7

**Programación:  
Subprogramas y  
repeticiones parciales de  
un programa**



## 7.1 Introducción de subprogramas y repeticiones parciales de un programa

Las partes de un programa que se deseen se pueden ejecutar repetidas veces con subprogramas o repeticiones parciales de un programa.

### Label

Los subprogramas y repeticiones parciales de un programa comienzan en un programa de mecanizado con la marca **LBL**, que es la abreviación de LABEL (en inglés marca).

Los LABEL contienen un número entre 1 y 999 o un nombre a introducir por el operario. Cada número LABEL o bien cada nombre de LABEL sólo se puede asignar una vez en el programa con la tecla LABEL SET. El número de nombres de Label introducibles está limitado por la memoria interna.



¡No utilizar más de una vez un número de Label o un nombre de label!

LABEL 0 (**LBL 0**) caracteriza el final de un subprograma y se puede emplear tantas veces como se desee.



## 7.2 Subprogramas

### Funcionamiento

- 1 El TNC ejecuta el programa de mecanizado hasta la llamada a un subprograma **CALL LBL**
- 2 A partir de aquí el TNC ejecuta el subprograma llamado hasta el final del subprograma **LBL 0**
- 3 Después el TNC prosigue el programa de mecanizado en la frase que sigue a la llamada al subprograma **CALL LBL**

### Indicaciones sobre la programación

- Un programa principal puede contener hasta 254 subprogramas
- Los subprogramas se pueden llamar en cualquier secuencia tantas veces como se desee.
- Un subprograma no puede llamarse a si mismo.
- Los subprogramas se programan al final de un programa principal (detrás de la frase con M2 o M30)
- Cuando los subprogramas se encuentran en el programa de mecanizado delante de la frase con M2 o M30, éstos se ejecutan sin llamada como mínimo una vez

### Programación de un subprograma

LBL  
SET

- ▶ Señalar el comienzo: pulsar la tecla LBL SET
- ▶ Introducir el número del subprograma. Si se desean utilizar nombres de LABEL: pulsar la softkey NOMBRE LBL para cambiar a la introducción de texto
- ▶ Señalar el final: pulsar la tecla LBL SET e introducir el número de LBL "0"

### Llamada a un subprograma

LBL  
CALL

- ▶ Llamada al subprograma: pulsar la tecla LBL CALL
- ▶ **Número de label:** Introducir el número de label del subprograma que se desea llamar. Si se desean utilizar nombres de LABEL: pulsar la softkey NOMBRE LBL para cambiar a la introducción de texto
- ▶ **Repeticiones REP:** Sin repeticiones, pulsar NO ENT. Las repeticiones REP sólo se emplean en las repeticiones parciales de un programa



No está permitido **CALL LBL 0** ya que corresponde a la llamada al final de un subprograma.



## 7.3 Repeticiones parciales de un programa

### Label LBL

Las repeticiones parciales del programa comienzan con la marca **LBL**. Una repetición parcial del pgm finaliza con **CALL LBL n REPn**.

### Funcionamiento

- 1 El TNC ejecuta el programa de mecanizado hasta el final del programa parcial (**CALL LBL n REPn**)
- 2 A continuación el TNC repite la parte del programa entre el LABEL llamado y la llamada al label **CALL LBL n REPn** tantas veces como se haya indicado en **REP**
- 3 Después el TNC continúa con el mecanizado del programa

### Indicaciones sobre la programación

- Se puede repetir una parte del programa hasta 65 534 veces sucesivamente
- El TNC repite las partes parciales de un programa una vez más de las veces programadas

### Programación de una repetición parcial del programa

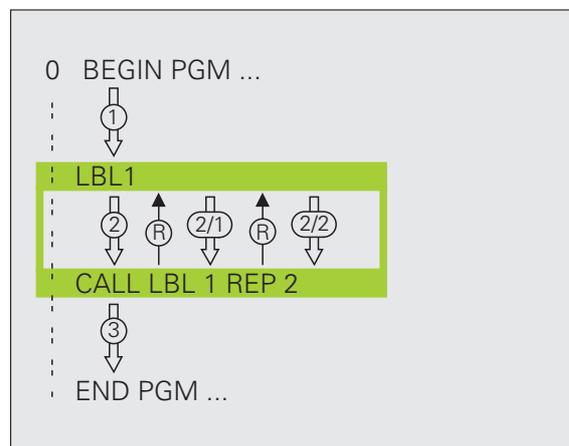


- ▶ Marcar el comienzo: pulsar la tecla LBL SET e introducir el número de LABEL para la parte del programa que se quiere repetir. Si se desean utilizar nombres de LABEL: pulsar la softkey NOMBRE LBL para cambiar a la introducción de texto
- ▶ Introducir la parte del programa

### Llamada a una repetición parcial del programa



- ▶ Pulsar la tecla LBL CALL
- ▶ **Llamar subprograma/repetición:** Introducir el número de label de la parte del programa a repetir, confirmar con la tecla ENT. Si se desean utilizar nombres de LABEL: pulsar la tecla " para cambiar a la introducción de texto
- ▶ **Repetición REP:** introducir el número de repetición y confirmar con la tecla ENT



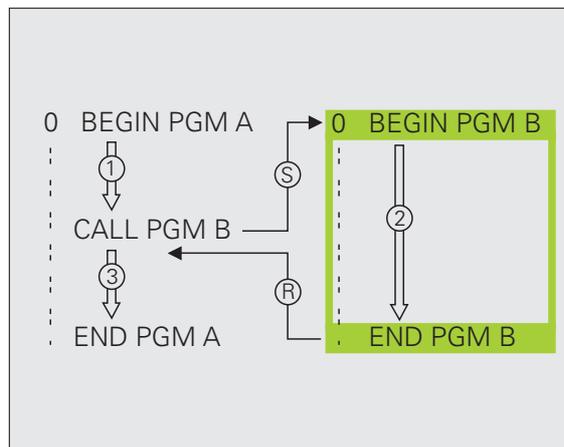
## 7.4 Cualquier programa como subprograma

### Funcionamiento

- 1 El TNC ejecuta el programa de mecanizado, hasta que se llama a otro programa con **CALL PGM**
- 2 A continuación el TNC ejecuta el programa llamado hasta su final
- 3 Después el TNC continúa con la ejecución del programa de mecanizado que sigue a la llamada del programa

### Indicaciones sobre la programación

- Para poder emplear un programa como subprograma el TNC no precisa de ningún LABEL
- El programa llamado no puede contener la función auxiliar M2 o M30. Si se han definido subprogramas con labels en el programa llamado, entonces se puede utilizar la función M2 o M30 con la función de salto **FN 9: IF +0 EQU +0 GOTO LBL 99**, para ignorar forzosamente esta parte del programa
- El programa llamado no deberá contener ninguna llamada **CALL PGM** al programa original (ciclo sin fin)



## Llamada a cualquier programa como subprograma



- ▶ Seleccionar las funciones para la llamada al programa: pulsar la tecla PGM CALL



- ▶ Pulsar la softkey PROGRAMA: el TNC inicia el diálogo para la definición del programa que se debe activar. Introducir el nombre de ruta mediante el teclado (tecla GOTO), o



- ▶ pulsar la softkey PROGRAMA SELECCIONAR: el TNC abre una ventana de selección donde se puede seleccionar el programa que se quiere activar, confirmar con la tecla END



Si sólo se introduce el nombre del programa, el programa al que se llama deberá estar en el mismo directorio que el programa llamado.

Si el programa llamado no se encuentra en el mismo directorio que el programa que llama, debe introducirse el camino de búsqueda completo, p.ej.

**TNC: \ZW35\SCHRUPP\PGM1.H**

Si se desea llamar a un programa DIN/ISO, deberá indicarse el tipo de fichero .I detrás del nombre del programa.

Un programa cualquiera también puede ser llamado con el ciclo **12 PGM CALL**.

Con un **PGM CALL** los parámetros Q tienen efecto básicamente de forma global. Tener en cuenta, por consiguiente, que las modificaciones en los parámetros Q en el programa llamado también tengan efecto en el programa a llamar.

## 7.5 Imbricaciones

### Tipos de imbricaciones

- Subprogramas dentro de un subprograma
- Repeticiones parciales en una repetición parcial del programa
- Repetición de subprogramas
- Repeticiones de parte de un programa en el subprograma

### Profundidad de imbricación

La profundidad de imbricación determina las veces que se pueden introducir partes de un programa o subprogramas en otros subprogramas o repeticiones parciales de un programa.

- Máxima profundidad de imbricación para subprogramas: 8
- Profundidad máxima de imbricación para llamadas de programas principales: 6, en las que el **CYCL CALL** actúa como una llamada a un programa principal
- Las repeticiones parciales se pueden imbricar tantas veces como se desee



## Subprograma dentro de otro subprograma

### Ejemplo de frases NC

0 BEGIN PGM UPGMS MM	
...	
17 CALL LBL "UP1"	Llamada al subprograma en LBL UP1
...	
35 L Z+100 R0 FMAX M2	Última frase del programa del programa principal (con M2)
36 LBL "UP1"	Principio del subprograma UP1
...	
39 CALL LBL 2	Llamada al subprograma en LBL 2
...	
45 LBL 0	Final del subprograma 1
46 LBL 2	Principio del subprograma 2
...	
62 LBL 0	Final del subprograma 2
63 END PGM UPGMS MM	

### Ejecución del programa

- 1 Se ejecuta el programa principal UPGMS hasta la frase 17
- 2 Llamada al subprograma UP1 y ejecución hasta la frase 39
- 3 Llamada al subprograma 2 y ejecución hasta la frase 62. Final del subprograma 2 y vuelta al subprograma desde donde se ha realizado la llamada
- 4 Ejecución del subprograma 1 desde la frase 40 hasta la frase 45. Final del subprograma 1 y regreso al programa principal UPGMS
- 5 Ejecución del programa principal UPGMS desde la frase 18 hasta la frase 35. Regreso a la primera frase y final del programa



## Repetición de repeticiones parciales de un programa

### Ejemplo de frases NC

0 BEGIN PGM REPS MM	
...	
15 LBL 1	Principio de la repetición parcial del programa 1
...	
20 LBL 2	Principio de la repetición parcial del programa 2
...	
27 CALL LBL 2 REP 2	Parte del programa entre esta frase y LBL 2
...	(frase 20) se repite 2 veces
35 CALL LBL 1 REP 1	Parte del programa entre esta frase y LBL 1
...	(frase 15) se repite 1 veces
50 END PGM REPS MM	

### Ejecución del programa

- 1 Se ejecuta el programa principal REPS hasta la frase 27
- 2 Se repite dos veces la parte del programa entre la frase 20 y la frase 27
- 3 Ejecución del programa principal REPS desde la frase 28 hasta la frase 35
- 4 Se repite una vez la parte del programa entre la frase 15 y la frase 35 (contiene la repetición de la parte del programa entre la frase 20 y la frase 27)
- 5 Ejecución del programa principal REPS desde la frase 36 a la frase 50 (final del programa)



## Repetición de un subprograma

### Ejemplo de frases NC

0 BEGIN PGM UPGREP MM	
...	
10 LBL 1	Principio de la repetición parcial del programa 1
11 CALL LBL 2	Llamada a subprograma
12 CALL LBL 1 REP 2	Parte del programa entre esta frase y LBL 1
...	(frase 10) se repite 2 veces
19 L Z+100 R0 FMAX M2	Última frase del programa principal con M2
20 LBL 2	Principio del subprograma
...	
28 LBL 0	Final del subprograma
29 END PGM UPGREP MM	

### Ejecución del programa

- 1 Se ejecuta el programa principal UPGREP hasta la frase 11
- 2 Llamada y ejecución del subprograma 2
- 3 Se repite dos veces la parte del programa entre la frase 12 y la frase 10; el subprograma 2 se repite 2 veces
- 4 Ejecución del programa principal UPGREP desde la frase 13 a la frase 19; final del programa

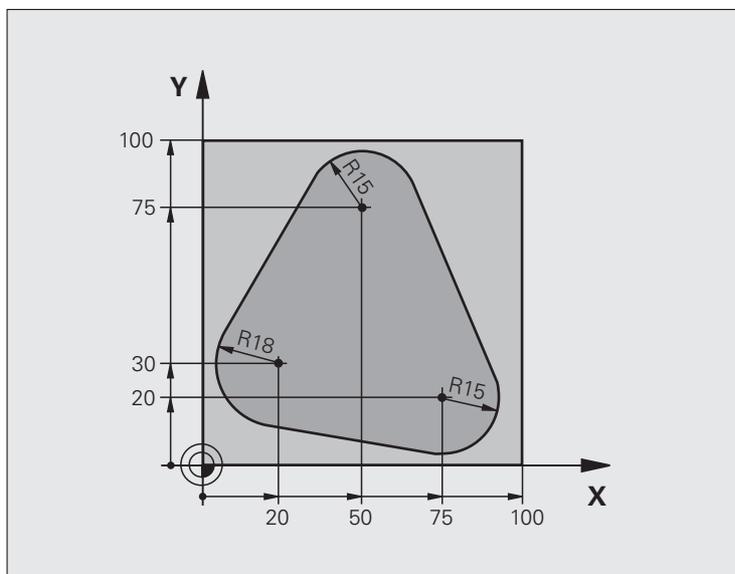


## 7.6 Ejemplos de programación

### Ejemplo: Fresado de un contorno en varias aproximaciones

Desarrollo del programa

- Posicionamiento previo de la herramienta sobre la superficie de la pieza
- Introducir la profundización en incremental
- Fresado de contorno
- Repetición de la profundización y del fresado del contorno



0 BEGIN PGM PGMWDH MM

1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40

2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0

3 TOOL CALL 1 Z S500

Llamada a una herramienta

4 L Z+250 R0 FMAX

Retirar la herramienta

5 L X-20 Y+30 R0 FMAX

Posicionamiento previo en el plano de mecanizado

6 L Z+0 R0 FMAX M3

Posicionamiento previo sobre la superficie de la pieza

## 7.6 Ejemplos de programación

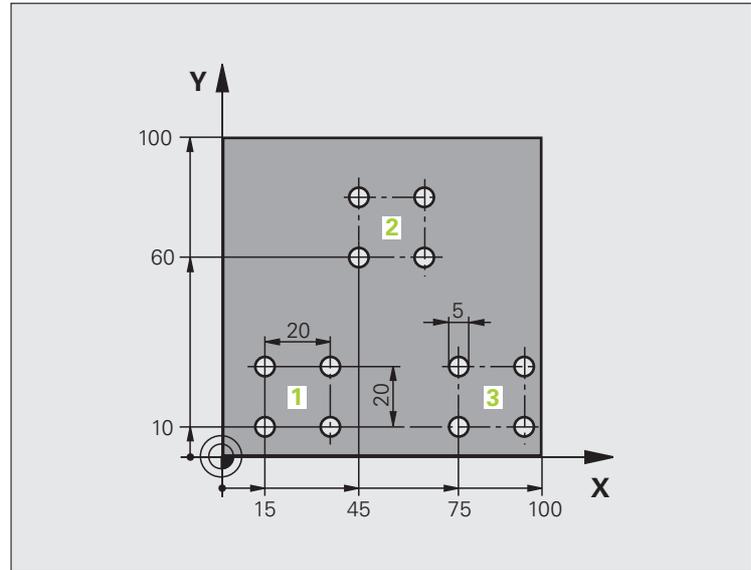
7 LBL 1	Marca para la repetición parcial del programa
8 L IZ-4 R0 FMAX	Profundización en incremental (en vacío)
9 APPR CT X+2 Y+30 CCA90 R+5 RL F250	Llegada al contorno
10 FC DR- R18 CLSD+ CCX+20 CCY+30	Contorno
11 FLT	
12 FCT DR- R15 CCX+50 CCY+75	
13 FLT	
14 FCT DR- R15 CCX+75 CCY+20	
15 FLT	
16 FCT DR- R18 CLSD- CCX+20 CCY+30	
17 DEP CT CCA90 R+5 F1000	Salida del contorno
18 L X-20 Y+0 R0 FMAX	Retirar la hta.
19 CALL LBL 1 REP 4	Salto al label 1; en total cuatro veces
20 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
21 END PGM PGMWDH MM	



## Ejemplo: Grupos de taladros

Desarrollo del programa

- Llegada al grupo de taladros en el programa principal
- Llamada al grupo de taladros (subprograma 1)
- Programar una sola vez el grupo de taladros en el subprograma 1



```
0 BEGIN PGM UP1 MM
```

```
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20
```

```
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0
```

```
3 TOOL CALL 1 Z S5000
```

Llamada a la herramienta

```
4 L Z+250 R0 FMAX
```

Retirar la herramienta

```
5 CYCL DEF 200 TALADRADO
```

Definición del ciclo taladrado

```
Q200=2 ;DISTANCIA DE SEGURIDAD
```

```
Q201=-10 ;PROFUNDIDAD
```

```
Q206=250 ;PROFUNDIDAD DE PASO F
```

```
Q202=5 ;PROFUNDIDAD DE PASO
```

```
Q210=0 ;TPO. ESPERA ENCIMA
```

```
Q203=+0 ;COORDENADAS SUPERFICIE
```

```
Q204=10 ;2ª DISTANCIA DE SEGUR.
```

```
Q211=0.25 ;TIEMPO DE ESPERA ABAJO
```

## 7.6 Ejemplos de programación

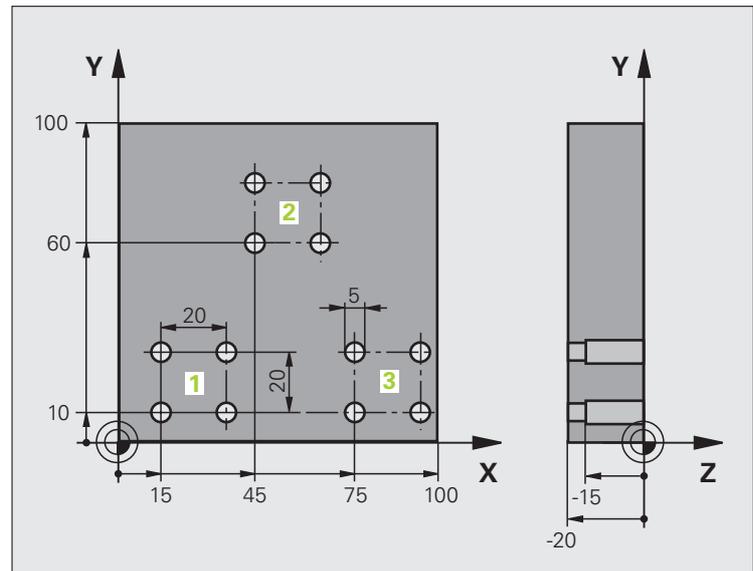
6 L X+15 Y+10 R0 FMAX M3	Llegada al punto de partida del grupo de taladros 1
7 CALL LBL 1	Llamada al subprograma para el grupo de taladros
8 L X+45 Y+60 R0 FMAX	Llegada al punto de partida del grupo de taladros 2
9 CALL LBL 1	Llamada al subprograma para el grupo de taladros
10 L X+75 Y+10 R0 FMAX	Llegada al punto de partida del grupo de taladros 3
11 CALL LBL 1	Llamada al subprograma para el grupo de taladros
12 L Z+250 R0 FMAX M2	Final del programa principal
13 LBL 1	Principio del subprograma 1: Grupo de taladros
14 CYCL CALL	Taladro 1
15 L IY+20 R0 FMAX M99	Aproximación al taladro 2, llamada al ciclo
16 L IY+20 R0 FMAX M99	Aproximación al taladro 3, llamada al ciclo
17 L IX-20 R0 FMAX M99	Aproximación al taladro 4, llamada al ciclo
18 LBL 0	Final del subprograma 1
19 END PGM UP1 MM	



## Ejemplo: Grupo de taladros con varias herramientas

Desarrollo del programa

- Programación de los ciclos de mecanizado en el programa principal
- Llamada a la figura de taladros completa (subprograma 1)
- Llegada al grupo de taladros del subprograma 1, llamada al grupo de taladros (subprograma 2)
- Programar una sola vez el grupo de taladros en el subprograma 2



```
0 BEGIN PGM UP2 MM
```

```
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20
```

```
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0
```

```
3 TOOL CALL 1 Z S5000
```

Llamada a la hta. Broca de centrado

```
4 L Z+250 R0 FMAX
```

Retirar la herramienta

```
5 CYCL DEF 200 TALADRADO
```

Definición del ciclo Centraje

```
Q200=2 ;DISTANCIA DE SEGURIDAD
```

```
Q202=-3 ;PROFUNDIDAD
```

```
Q206=250 ;PROFUNDIDAD DE PASO F
```

```
Q202=3 ;PROFUNDIDAD DE PASO
```

```
Q210=0 ;TPO. ESPERA ENCIMA
```

```
Q203=+0 ;COORDENADAS SUPERFICIE
```

```
Q204=10 ;2ª DISTANCIA DE SEGUR.
```

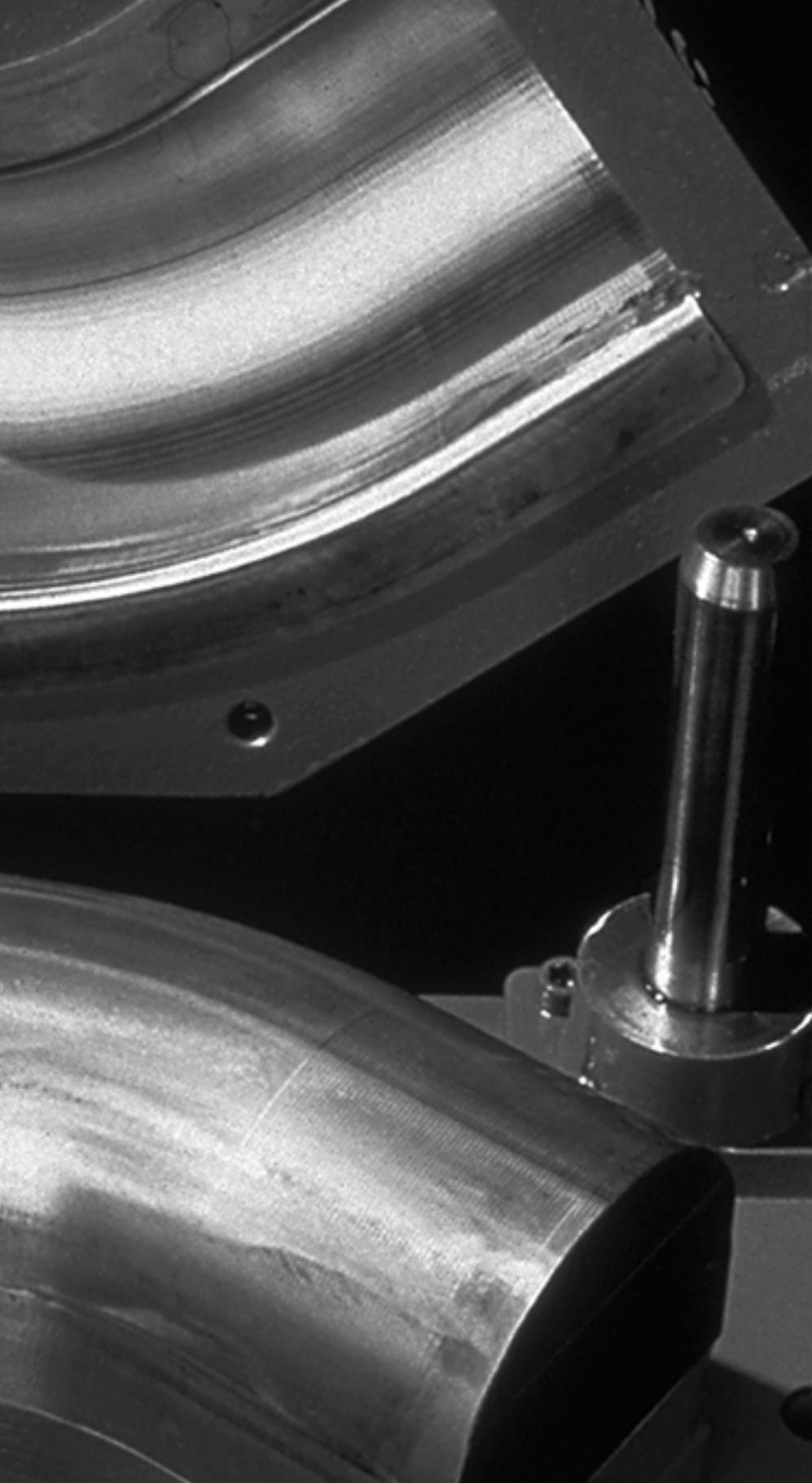
```
Q211=0.25 ;TIEMPO DE ESPERA ABAJO
```

```
6 CALL LBL 1
```

Llamada al subprograma 1 para la figura completa de taladros

7 L Z+250 R0 FMAX M6	Cambio de herramienta
8 TOOL CALL 2 Z S4000	Llamada a la hta. Taladrado
9 FN 0: Q201 = -25	Nueva profundidad para Taladro
10 FN 0: Q202 = +5	Nueva aproximación para Taladro
11 CALL LBL 1	Llamada al subprograma 1 para la figura completa de taladros
12 L Z+250 R0 FMAX M6	Cambio de herramienta
13 TOOL CALL 3 Z S500	Llamada a la hta. Escariador
14 CYCL DEF 201 ESCARIADO	Definición del ciclo Escariado
Q200=2           ;DISTANCIA DE SEGURIDAD	
Q201=-15       ;PROFUNDIDAD	
Q206=250       ;PROFUNDIDAD DE PASO F	
Q211=0,5       ;TPO. ESPERA DEBAJO	
Q208=400       ;AVANCE DE RETROCESO F	
Q203=+0       ;COORDENADAS SUPERFICIE	
Q204=10       ;2ª DISTANCIA DE SEGUR.	
15 CALL LBL 1	Llamada al subprograma 1 para la figura completa de taladros
16 L Z+250 R0 FMAX M2	Final del programa principal
17 LBL 1	Principio del subprograma 1: Figura completa de taladros
18 L X+15 Y+10 R0 FMAX M3	Llegada al punto de partida del grupo de taladros 1
19 CALL LBL 2	Llamada al subprograma 2 para el grupo de taladros
20 L X+45 Y+60 R0 FMAX	Llegada al punto de partida del grupo de taladros 2
21 CALL LBL 2	Llamada al subprograma 2 para el grupo de taladros
22 L X+75 Y+10 R0 FMAX	Llegada al punto de partida del grupo de taladros 3
23 CALL LBL 2	Llamada al subprograma 2 para el grupo de taladros
24 LBL 0	Final del subprograma 1
25 LBL 2	Principio del subprograma 2: Grupo de taladros
26 CYCL CALL	Taladro 1 con ciclo de mecanizado activado
27 L IY+20 R0 FMAX M99	Aproximación al taladro 2, llamada al ciclo
28 L IY+20 R0 FMAX M99	Aproximación al taladro 3, llamada al ciclo
29 L IX-20 R0 FMAX M99	Aproximación al taladro 4, llamada al ciclo
30 LBL 0	Final del subprograma 2
31 END PGM UP2 MM	





# 8

**Programación:  
Parámetros Q**



## 8.1 Principio de funcionamiento y resumen de funciones

Con los parámetros Q se puede definir en un programa de mecanizado una familia entera de piezas. Para ello en vez de valores numéricos se introducen parámetros Q.

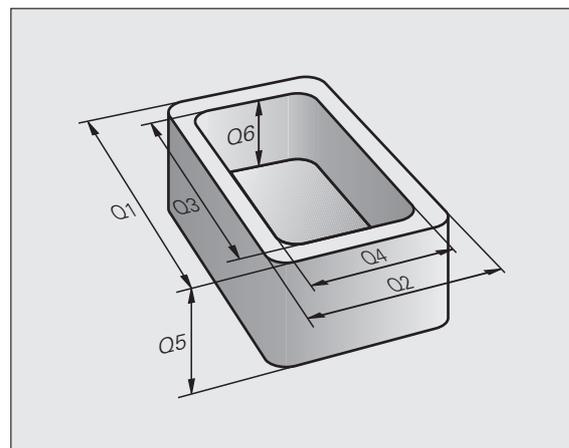
Los parámetros Q se utilizan por ejemplo para

- Valores de coordenadas
- Avances
- Revoluciones
- Datos del ciclo

Además con los parámetros Q se pueden programar contornos determinados mediante funciones matemáticas o ejecutar los pasos del mecanizado que dependen de condiciones lógicas. Junto con la programación FK, también se pueden combinar contornos no acotados según el plano, con parámetros Q.

Un parámetro Q se identifica mediante letras y un número entre 0 y 1999. Se dispone de parámetros con diferentes efectos, véase la tabla siguiente:

Significado	Campo
Parámetros de libre empleo que actúan de forma global para todos los programas que se encuentren en la memoria del TNC mientras que no se produzcan interferencias con ciclos SL	<b>Q0</b> hasta <b>Q99</b>
Parám. para funciones especiales del TNC	<b>Q100</b> hasta <b>Q199</b>
Parámetros que se emplean preferentemente en ciclos y que actúan de forma global para todos los programas que hay en la memoria del TNC	<b>Q200</b> hasta <b>Q1199</b>
Parámetros que se emplean preferentemente en ciclos de fabricante y que actúan de forma global para todos los programas que hay en la memoria del TNC. Eventualmente puede requerirse adaptación con el fabricante de la máquina o terceros.	<b>Q1200</b> hasta <b>Q1399</b>



Significado	Campo
Parámetros que se emplean preferentemente en ciclos de fabricante <b>Call-Activos</b> y que actúan de forma global para todos los programas que hay en la memoria del TNC	<b>Q1400</b> hasta <b>Q1499</b>
Parámetros que se emplean preferentemente en ciclos de fabricante <b>Def-Activos</b> y que actúan de forma global para todos los programas que hay en la memoria del TNC	<b>Q1500</b> hasta <b>Q1599</b>
Parámetros de libre empleo que actúan de forma global para todos los programas que se encuentran en la memoria del TNC	<b>Q1600</b> hasta <b>Q1999</b>

Adicionalmente se dispone también de los parámetros **QS** (**S** para string), con los cuales también se pueden procesar textos en el TNC. En principio, para los parámetros **QS** son válidos los mismos márgenes que para los parámetros Q (ver la tabla superior).



Tener en cuenta que también en los parámetros **QS**, el margen de **QS100** a **QS199** está reservado para textos internos.



### Instrucciones de programación

Se pueden introducir mezclados en un programa parámetros Q y valores numéricos.

A los parámetros Q se les puede asignar valores entre -999 999 999 y +999 999 999, en total se permiten también signos con 10 posiciones. La coma decima se puede poner donde se desee. Internamente el TNC puede calcular valores numéricos con una anchura de 57 bit delante y hasta 7 bit detrás del punto decimal (32 bit de anchura numérica corresponden a un valor decimal de 4 294 967 296).

A los parámetros **QS** se pueden asignar un máximo de 254 caracteres.



El TNC asigna a ciertos parámetros Q y QS siempre los mismos datos, p.ej. al parámetro Q **Q108** se le asigna el radio actual de la herramienta, Véase "Parámetros Q predeterminados" en pág. 285.



## Llamada a las funciones de parámetros Q

Mientras se introduce un programa de mecanizado, pulsar la tecla "Q" (en el campo de introducción numérica y selección de ejes con la tecla -/+ ). Entonces el TNC muestra las siguientes softkeys:

Grupo de funciones	Softkey	Página
Funciones matemáticas básicas		Página 231
Funciones angulares		Página 233
Función para calcular el círculo		Página 235
Condición si/entonces, salto		Página 236
Otras funciones		Página 239
Introducción directa de una fórmula		Página 272
Función para el mecanizado de contornos complejos		Ver Modo de Empleo Ciclos



## 8.2 Familias de funciones - Parámetros Q en vez de valores numéricos

### Aplicación

Con la función paramétrica Q **FN 0: ASIGNACION** a los parámetros Q se les puede asignar valores numéricos. Entonces en el programa de mecanizado se fija un parámetro Q en vez de un valor numérico.

### Ejemplo de frases NC

15 FN 0: Q10=25	Asignación
...	Q10 tiene el valor 25
25 L X +Q10	corresponde a L X +25

Con las familias de funciones se programan p.ej. como parámetros Q las dimensiones de una pieza.

Para la programación de los distintos tipos de funciones, se le asigna a cada uno de estos parámetros un valor numérico correspondiente.

### Ejemplo

Cilindro con parámetros Q

Radio del cilindro

$$R = Q1$$

Altura del cilindro

$$H = Q2$$

Cilindro Z1

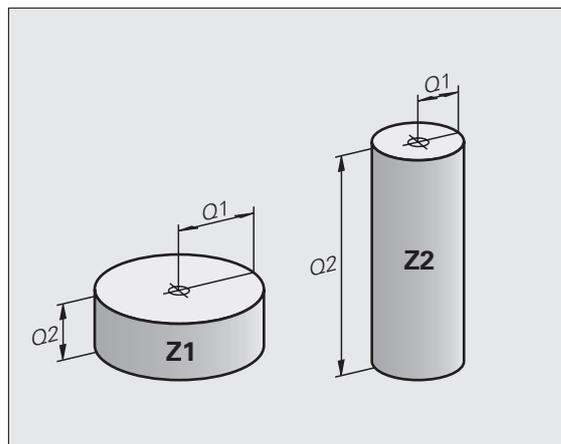
$$Q1 = +30$$

$$Q2 = +10$$

Cilindro Z2

$$Q1 = +10$$

$$Q2 = +50$$



## 8.3 Descripción de contornos mediante funciones matemáticas

### Aplicación

Con parámetros Q se pueden programar en el programa de mecanizado, funciones matemáticas básicas:

- ▶ Selección de parámetros Q: Pulsar la tecla Q (situada en el campo para la introducción de valores numéricos, a la derecha). La carátula de softkeys indica las funciones de los parámetros Q.
- ▶ Selección de funciones matemáticas básicas: Pulsar la softkey FUNCIONES BÁSICAS. El TNC muestra los siguientes softkeys:

### Resumen

Función	Softkey
<b>FN 0: ASIGNACIÓN</b> p. ej. <b>FN 0: Q5 = +60</b> Asignación directa de un valor	
<b>FN 1: SUMA</b> p. ej. <b>FN 1: Q1 = -Q2 + -5</b> Determinar y asignar la suma de dos valores	
<b>FN 2: RESTA</b> p. ej. <b>FN 2: Q1 = +10 - +5</b> Determinar y asignar la diferencia de dos valores	
<b>FN 3: MULTIPLICACIÓN</b> p. ej. <b>FN 3: Q2 = +3 * +3</b> Determinar y asignar la multiplicación de dos valores	
<b>FN 4: DIVISIÓN</b> p. ej. <b>FN 4: Q4 = +8 DIV +Q2</b> Determinar y asignar el cociente de dos valores <b>Prohibido:</b> ¡Dividir por 0!	
<b>FN 5: RAÍZ CUADRADA</b> p. ej. <b>FN 5: Q20 = SQRT 4</b> Sacar y asignar la raíz cuadrada de un número <b>¡Prohibido!</b> : ¡Raíz cuadrada de un valor negativo!	

A la derecha del signo "=" se pueden introducir:

- dos cifras
- dos parámetros Q
- una cifra y un parámetro Q

Los parámetros Q y los valores numéricos en las comparaciones pueden ser con o sin signo.



## Programación de los tipos de cálculo básicos

Ejemplo:

**Q**

Selección de las funciones paramétricas: Pulsar la tecla Q

FUNCIONES  
BÁSICAS

Selección de funciones matemáticas básicas: Pulsar la softkey FUNCIONES BÁSICAS.

FN0  
X = Y

Selección de la función paramétrica ASIGNACION:  
Pulsar la softkey FN0 X = Y

### ¿NÚMERO DE PARÁMETROS PARA EL RESULTADO?

5

ENT

Introducir el número del parámetro Q: 5

### 1. ¿VALOR O PARÁMETRO?

10

ENT

Asignar a Q5 el valor numérico 10

**Q**

Selección de las funciones paramétricas: Pulsar la tecla Q

FUNCIONES  
BÁSICAS

Selección de funciones matemáticas básicas: Pulsar la softkey FUNCIONES BÁSICAS.

FN3  
X \* Y

Selección de la función paramétrica  
MULTIPLICACIÓN: Pulsar la softkey FN3 X \* Y

### ¿NÚMERO DE PARÁMETROS PARA EL RESULTADO?

12

ENT

Introducir el número del parámetro Q: 12

### 1. ¿VALOR O PARÁMETRO?

Q5

ENT

Introducir Q5 como primer valor

### 2. ¿VALOR O PARÁMETRO?

7

ENT

Introducir 7 como segundo valor

Ejemplo: Frases de programa en el TNC

16 FN 0: Q5 = +10

17 FN 3: Q12 = +Q5 \* +7



## 8.4 Funciones angulares (Trigonometría)

### Definiciones

El seno, el coseno y la tangente corresponden a las proporciones de cada lado de un triángulo rectángulo. Siendo:

**Seno:**  $\text{sen } \alpha = a / c$

**Coseno:**  $\text{cos } \alpha = b / c$

**Tangente:**  $\text{tg } \alpha = a / b = \text{sen } \alpha / \text{cos } \alpha$

Siendo

- c la hipotenusa o lado opuesto al ángulo recto
- a el lado opuesto al ángulo  $\alpha$
- b el tercer lado

El TNC calcula el ángulo mediante la tangente:

$$\alpha = \arctan (a / b) = \arctan (\text{sen } \alpha / \text{cos } \alpha)$$

### Ejemplo:

$$a = 25 \text{ mm}$$

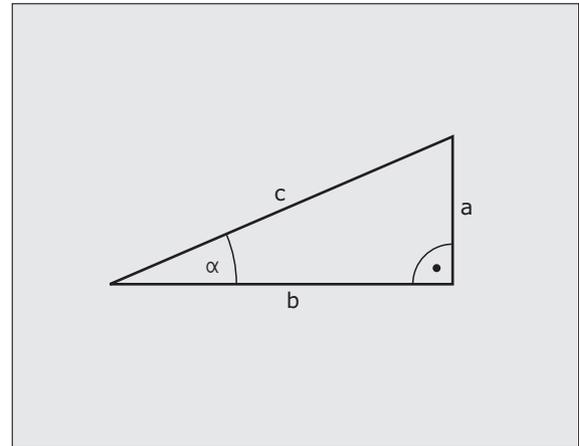
$$b = 50 \text{ mm}$$

$$\alpha = \arctg (a / b) = \arctg 0.5 = 26.57^\circ$$

Además se tiene:

$$a^2 + b^2 = c^2 \text{ (mit } a^2 = a \times a)$$

$$c = \sqrt{(a^2 + b^2)}$$



## Programación de funciones trigonométricas

Las funciones angulares aparecen cuando se pulsa la softkey FUNCIONES ANGULARES. El TNC muestra las softkeys que aparecen en la tabla de la parte inferior.

Programación: comparar "Ejemplo: Programación de los tipos de cálculo básicos"

Función	Softkey
<b>FN 6: SENO</b> p.ej. <b>FN 6: Q20 = SIN-Q5</b> Determinar y asignar el seno de un ángulo en grados (°)	
<b>FN 7: COSENO</b> p.ej. <b>FN 7: Q21 = COS-Q5</b> Determinar y asignar el coseno de un ángulo en grados (°)	
<b>FN 8: RAIZ CUADRADA DE UNA SUMA DE CUADRADOS</b> p.ej. <b>FN 8: Q10 = +5 LEN +4</b> Determinar y asignar la hipotenusa de dos valores	
<b>FN 13: ÁNGULO</b> p.ej. <b>FN 13: Q20 = +25 ANG-Q1</b> Determinar y asignar el ángulo con arcotangente de dos lados o seno y coseno de un ángulo ( $0 < \text{ángulo} < 360^\circ$ )	



## 8.5 Cálculo de círculos

### Aplicación

Con las funciones para el cálculo de círculos, el TNC puede calcular mediante tres o cuatro puntos el punto central del círculo y el radio del mismo. El cálculo del círculo mediante cuatro puntos es más preciso.

Empleo: Estas funciones se pueden emplear, p.ej. cuando se quiere determinar mediante la función de palpación la posición y el tamaño del taladro o de un semicírculo.

Función	Softkey
FN 23: Calcular los DATOS DEL CIRCULO con tres puntos del mismo p.ej. <b>FN 23: Q20 = CDATA Q30</b>	

Los pares de coordenadas de tres puntos del círculo deben estar memorizados en el parámetro Q30 y en los siguientes cinco parámetros – aquí hasta Q35.

Entonces el TNC memoriza el punto central del círculo del eje principal (X con el eje de la hta. Z) en el parámetro Q20, el punto central del círculo del eje transversal (Y con el eje de la hta. Z) en el parámetro Q21 y el radio del círculo en el parámetro Q22.

Función	Softkey
FN 24: Calcular los DATOS DEL CIRCULO con cuatro puntos del mismo p.ej. <b>FN 24: Q20 = CDATA Q30</b>	

Los pares de coordenadas de cuatro puntos del círculo deben estar memorizados en el parámetro Q30 y los siguientes siete parámetros – aquí hasta Q37.

Entonces el TNC memoriza el punto central del círculo del eje principal (X con el eje de la hta. Z) en el parámetro Q20, el punto central del círculo del eje transversal (Y con el eje de la hta. Z) en el parámetro Q21 y el radio del círculo en el parámetro Q22.



Deberán tener en cuenta que **FN23** y **FN24**, además del parámetro del resultado, también sobrescriben automáticamente los dos parámetros siguientes.



## 8.6 Condiciones si/entonces con parámetros Q

### Aplicación

Al determinar la función si/entonces, el TNC compara un parámetro Q con otro parámetro Q o con un valor numérico. Cuando se ha cumplido la condición, el TNC continúa con el programa de mecanizado en el LABEL programado detrás de la condición (LABEL Véase "Introducción de subprogramas y repeticiones parciales de un programa" en pág. 210). Si no se cumple la condición el TNC ejecuta la siguiente frase.

Cuando se quiere llamar a otro programa como subprograma, se programa una llamada de programa con **PGM CALL** detrás del LABEL.

### Salto incondicionales

Los saltos incondicionales son aquellos que cumplen siempre la condición (=incondicionalmente), p.ej.

**FN 9: IF+10 EQU+10 GOTO LBL1**

### Programación de condiciones si/entonces

Las condiciones si/entonces aparecen al pulsar la softkey SALTOS. El TNC muestra los siguientes softkeys:

Función	Softkey
<b>FN 9: SI IGUAL, SALTO</b> p.ej. <b>FN 9: IF +Q1 EQU +Q3 GOTO LBL "UPCAN25"</b> Cuando dos valores o parámetros son iguales, salto al label indicado	
<b>FN 10: SI DESIGUAL, SALTO</b> p.ej. <b>FN 10: IF +10 NE -Q5 GOTO LBL 10</b> Cuando los dos valores o parámetros son distintos, salto al label indicado	
<b>FN 11: SI MAYOR QUE, SALTO</b> p.ej. <b>FN 11: IF+Q1 GT+10 GOTO LBL 5</b> Cuando el primer valor o parámetro es mayor al segundo valor o parámetro, salto al label indicado	
<b>FN 12: SI MENOR, SALTO</b> p.ej. <b>FN 12: IF+Q5 LT+0 GOTO LBL "ANYNAME"</b> Si el primer valor o parámetro es menor que el segundo valor o parámetro, salto al label indicado	



## Abreviaciones y conceptos empleados

<b>IF</b>	(en inglés if):	Cuando
<b>EQU</b>	(en inglés equal):	Igual
<b>NE</b>	(en inglés not equal):	Distinto
<b>GT</b>	(en inglés greater than):	Mayor que
<b>LT</b>	(en inglés less than):	Menor que
<b>GOTO</b>	(en inglés go to):	Ir a



## 8.7 Comprobación y modificación de parámetros Q

### Procedimiento

A la hora de generar, comprobar y ejecutar, se pueden controlar y también modificar parámetros Q en todos los modos de funcionamiento (excepto en el Test de programa).

- ▶ Interrupción de la ejecución del programa (p.ej. pulsar la tecla externa STOP y la softkey STOP INTERNO) o bien parar el test del pgm



- ▶ Llamar a las funciones paramétricas Q: pulsar la softkey Q INFO en el modo de funcionamiento Memorizar/Editar
- ▶ El TNC abre una ventana superpuesta en la cual se puede introducir el margen deseado para la visualización de parámetros Q o parámetros de string
- ▶ Seleccionar la subdivisión de pantalla Programa + Estado en los modos de funcionamiento Ejecución de programa frase a frase, Ejecución continua y Test de programa



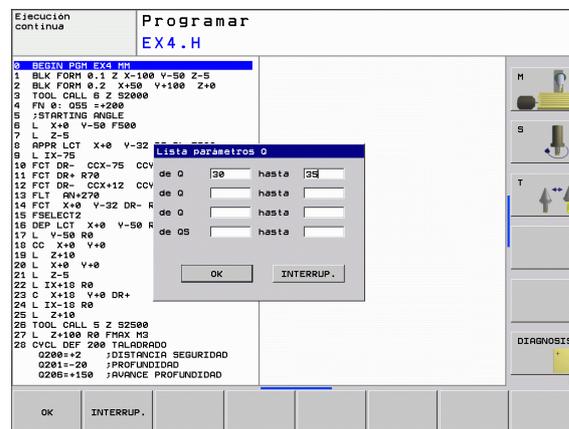
- ▶ Seleccionar la softkey ESTADO PARAM. Q
- ▶ Seleccionar la softkey LISTA PARAMETROS Q



- ▶ El TNC abre una ventana superpuesta en la cual se puede introducir el margen deseado para la visualización de parámetros Q o parámetros de string



- ▶ Con la softkey CONSULTA PARAMETROS Q (solamente disponible en los modos de funcionamiento Ejecución de programa frase a frase y Ejecución continua) se pueden consultar parámetros Q individuales. Para asignar un nuevo valor, sobrescribir el valor visualizado y confirmar con OK.



## 8.8 Otras funciones

### Resumen

Pulsando la softkey FUNCIONES DIVERSAS, aparecen otras funciones. El TNC muestra los siguientes softkeys:

Función	Softkey	Página
<b>FN 14:ERROR</b> Emitir avisos de error		Página 240
<b>FN 16:F-PRINT</b> Emitir textos o valores de parámetros Q formateados		Página 245
<b>FN 18:SYS-DATUM READ</b> Lectura de los datos del sistema		Página 249
<b>FN 19:PLC</b> Emitir valores al PLC		Página 257
<b>FN 20:WAIT FOR</b> Sincronización del NC y el PLC		Página 258
<b>FN 29:PLC</b> emitir hasta ocho valores en el PLC		Página 259
<b>FN 37:EXPORT</b> exportar parámetros Q o parámetros QS locales en un programa que está llamando		Página 260



## FN 14: ERROR: Emitir mensaje de error

Con la función **FN 14: ERROR** se pueden emitir de forma controlada en el programa avisos de error predeterminados por el constructor de la máquina o por HEIDENHAIN: si durante la ejecución o el test de un programa se llega a una frase que contenga **FN 14**, el TNC interrumpe dicha ejecución o test y emite un aviso. A continuación se deberá iniciar de nuevo el programa. Véase el número de error en la tabla de abajo.

Números de error	Diálogo standard
0 ... 299	FN 14: Nº de error 0 .... 299
300 ... 999	Diálogo que depende de la máquina
1000 ... 1099	Avisos de error internos (véase tabla a la dcha.)

### Ejemplo de frase NC

El TNC debe emitir un aviso memorizado en el número de error 254

**180 FN 14: ERROR = 254**

### Aviso de error preasignado por HEIDENHAIN

Número de error	Texto
1000	¿Cabezal?
1001	Falta el eje de la hta.
1002	Radio de la herramienta demasiado pequeño
1003	Radio de la hta. demasiado grande
1004	Campo sobrepasado
1005	Posición inicial errónea
1006	Giro no permitido
1007	Factor de escala no permitido
1008	Espejo no permitido
1009	Desplazamiento no permitido
1010	Falta avance
1011	Valor de introducción erróneo
1012	Signo erróneo
1013	Ángulo no permitido
1014	Punto de palpación inalcanzable
1015	Demasiados puntos



Número de error	Texto
1016	Introducción contradictoria
1017	CYCL incompleto
1018	Plano mal definido
1019	Programado eje erróneo
1020	Revoluciones erróneas
1021	Corrección de radio no definida
1022	Redondeo no definido
1023	Radio de redondeo demasiado grande
1024	Arranque del programa no definido
1025	Imbricación demasiado elevada
1026	Falta referencia angular
1027	No se ha definido ningún ciclo de mecanizado
1028	Anchura de la ranura demasiado pequeña
1029	Cajera demasiado pequeña
1030	Q202 sin definir
1031	Q205 sin definir
1032	Introducir Q218 mayor a Q219
1033	CYCL 210 no permitido
1034	CYCL 211 no permitido
1035	Q220 demasiado grande
1036	Introducir Q222 mayor a Q223
1037	Introducir Q244 mayor a 0
1038	Introducir Q245 diferente a Q246
1039	Introducir el margen angular < 360°
1040	Introducir Q223 mayor a Q222
1041	Q214: 0 no permitido



Número de error	Texto
1042	No está definida la dirección de desplazamiento
1043	No está activada ninguna tabla de puntos cero
1044	Error de posición: centro 1er eje
1045	Error de posición: centro 2º eje
1046	Taladro demasiado pequeño
1047	Taladro demasiado grande
1048	Isla demasiado pequeña
1049	Isla demasiado grande
1050	Cajera demasiado pequeña: repaso 1.A.
1051	Cajera demasiado pequeña: repaso 2.A.
1052	Cajera demasiado grande: rechazada 1.A.
1053	Cajera demasiado grande: rechazada 2.A.
1054	Isla demasiado pequeña: rechazada 1.A.
1055	Isla demasiado pequeña: rechazada 2.A.
1056	Isla demasiado grande: repaso 1.A.
1057	Isla demasiado grande: repaso 2.A.
1058	TCHPROBE 425: Error cota máxima
1059	TCHPROBE 425: Error cota mínima
1060	TCHPROBE 426: Error cota máxima
1061	TCHPROBE 426: Error cota mínima
1062	TCHPROBE 430: Diámet. demasiado grande
1063	TCHPROBE 430: Diámet. demasiado pequeño
1064	No se ha definido ningún eje de medición
1065	Sobrepasada tolerancia rotura
1066	Programar en Q247 un valor distinto a 0
1067	Programar en Q247 un valor mayor a 5
1068	Tabla de ptos. cero?
1069	Intr. modo fresado Q351 dif. a 0



Número de error	Texto
1070	Reducir la profundidad de roscado
1071	Realizar la calibración
1072	Tolerancia sobrepasada
1073	Activado el proceso hasta una frase
1074	ORIENTACION no permitida
1075	3DROT no permitida
1076	Activar 3DROT
1077	Programar la profundidad con signo negativo
1078	¡Q303 no definido en el ciclo de medición!
1079	Eje de herramienta no permitido
1080	Valor calculado erróneo
1081	Puntos de medida contradictorios
1082	Altura de seguridad introducida incorrectamente
1083	Tipo de profundización contradictoria
1084	Ciclo de mecanizado no permitido
1085	Línea protegida ante escritura
1086	Sobremedida mayor que profundidad
1087	No hay ningún ángulo del extremo definido
1088	Datos contradictorios
1089	Posición de ranura 0 no permitida
1090	Introd. profund. no igual a 0
1091	Conmutación Q399 no permitida
1092	Herramienta no definida
1093	Número herramienta no permitido
1094	Nombre herramienta no permitido
1095	Opción de software inactiva
1096	Imposible restaurar cinemática
1097	Función no permitida
1098	Cotas pza. bruto contradictorias



Número de error	Texto
1099	Posición medida no permitida
1100	Acceso a la cinemática imposible
1101	Pos. med. no en área desplaz.
1102	No es posible compens. preset
1103	Radio de hta. demasiado grande
1104	Tipo profundización no posible
1105	Error def. ángulo profundización
1106	Ángulo de apertura no definido
1107	Anchura ranura demasiado grande
1108	Factores de escala diferentes
1109	Inconsistencia de datos de hmta.



## FN 16: F-PRINT Emitir textos y valores de parámetros Q formateados



Con **FN 16** puede enviarse cualquier aviso desde el programa NC a la pantalla. Dichos avisos son visualizados por el TNC en una ventana superpuesta.

Con la función **FN 16: F-PRINT** se emiten valores de parámetros Q y avisos de error a través de la conexión de datos, por ejemplo, a una impresora. Si se memorizan los datos internamente o se emiten a un ordenador, el TNC memoriza los datos en el fichero definido en la frase **FN 16**.

Para emitir el texto formateado y los valores de los parámetros Q, se elabora un fichero de texto con el editor de textos del TNC, en el cual se determinan los formatos y los parámetros Q a emitir.

Ejemplo de un fichero de texto que determina el formato de emisión:

"PROTOCOLO DE MEDICIÓN PUNTO DE GRAVEDAD DE LA RUEDA DE PALETS";

"FECHA: %2d-%2d-%4d", DAY, MONTH, YEAR4;

"HORA: %2d:%2d:%2d", HOUR, MIN, SEC;

"CIFRA DE LOS VALORES DE MEDICIÓN: = 1";

"X1 = %9.3LF", Q31;

"Y1 = %9.3LF", Q32;

"Z1 = %9.3LF", Q33;

Para elaborar ficheros de texto se emplean las siguientes funciones formateadas:

Signos especiales	Función
"....."	Determinar el formato de la emisión de textos y variables entre comillas
%9.3LF	Determinar el formato para los parámetros Q: 9 dígitos en total (incl. el punto decimal), de ellos 3 posiciones detrás de la coma, Long, Floating (nº decimal)
%S	Formato para variables de texto
,	Signo de separación entre el formato de emisión y el parámetro
;	Signo de final de frase, finaliza una línea



Para poder emitir diferentes informaciones junto al fichero de protocolos, se dispone de las siguientes funciones:

Palabra clave	Función
CALL_PATH	Emitir el nombre del camino de búsqueda, en el cual se encuentra la función FN16. Ejemplo: "Programa de medición: %S",CALL_PATH;
M_CLOSE	Cierra el fichero, en el cual se escribe con FN16. Ejemplo: M_CLOSE;
ALL_DISPLAY	Realizar la emisión de valores paramétricos Q independientemente del ajuste MM/PULG. de la función MOD
MM_DISPLAY	Emitir valores paramétricos Q en MM, cuando esté ajustada en la función MOD la visualización MM
INCH_DISPLAY	Emitir valores paramétricos Q en PULGADAS, cuando esté ajustada en la función MOD la visualización PULGADAS
L_ENGLISH	Emitir texto sólo en idioma inglés
L_GERMAN	Emitir texto sólo en idioma alemán
L_CZECH	Emitir texto sólo en idioma checo
L_FRENCH	Emitir texto sólo en idioma francés
L_ITALIAN	Emitir texto sólo en idioma italiano
L_SPANISH	Emitir texto sólo en idioma español
L_SWEDISH	Emitir texto sólo en idioma de diálogo sueco
L_DANISH	Emitir texto sólo en idioma danés
L_FINNISH	Emitir texto sólo en idioma finlandés
L_DUTCH	Emitir texto sólo con idioma holandés
L_POLISH	Emitir texto sólo en idioma polaco
L_PORTUGUE	Emitir texto sólo en idioma Emitir en portugués
L_HUNGARIA	Emitir texto sólo en idioma húngaro
L_RUSSIAN	Emitir texto sólo en idioma Emitir en ruso
L_SLOVENIAN	Emitir texto sólo en idioma Emitir en esloveno
L_ALL	Emitir el texto independientemente del idioma de diálogo
HOUR	Número de horas del tiempo real



Palabra clave	Función
MIN	Número de minutos del tiempo real
SEC	Número de segundos del tiempo real
DAY	Día del tiempo real
MONTH	Mes como número en tiempo real
STR_MONTH	Mes como abreviatura de string en tiempo real
YEAR2	Número del año con dos posiciones del tiempo real
YEAR4	Número del año con cuatro posiciones del tiempo real

**Para activar la emisión se introduce FN16: F-PRINT en el programa de mecanizado:**

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/RS232:\PROT1.A
```

Entonces el TNC emite el fichero PROT1.A a través de la conexión de datos en serie:

**PROTOCOLO MEDICIÓN CENTRO GRAVEDAD RUEDA PALETS**

**FECHA: 27:11:2001**

**HORA: 8:56:34**

**NUMERO DE VALORES DE MEDICION : = 1**

**X1 = 149,360**

**Y1 = 25,509**

**Z1 = 37,000**



Si se utiliza **FN 16** varias veces en el programa, el TNC memoriza todos los textos en el fichero determinado con la primera función **FN 16**. La emisión del fichero se realiza cuando el TNC lee la frase **END PGM**, cuando se pulsa la tecla de parada NC o cuando se cierra el fichero con **M\_CLOSE**.

Programar en la frase **FN16** el archivo Formato y el archivo Protocolo con la extensión correspondiente.

Si se introduce únicamente el nombre del fichero como camino del fichero LOG, entonces el TNC memorizará el fichero LOG en el directorio en el que esté el programa NC con la función **FN 16**.

Se pueden emitir un máximo de 32 parámetros Q por línea en el formato de descripción de fichero.



**Mostrar avisos en pantalla**

También puede utilizarse la función **FN 16** para emitir cualquier mensaje desde el programa NC en una ventana superpuesta en la pantalla. De esta manera pueden visualizarse de forma sencilla textos de ayuda largos en cualquier punto en el programa, ante los que el usuario actuará de forma inmediata. También pueden enviarse contenidos de parámetros Q, si el fichero de descripción del protocolo contiene las indicaciones correspondientes.

Para que aparezca el aviso en la pantalla del TNC debe introducirse únicamente **SCREEN** como nombre del fichero de protocolo.

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/SCREEN:
```

Si el aviso tuviera más líneas que las se representan en la ventana superpuesta, puede avanzarse en el texto con las teclas cursoras.

Para cerrar la ventana superpuesta. Pulsar la tecla CE. A fin de cerrar la ventana mediante un comando de programa, programar la siguiente frase NC:

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/SCLR:
```



Para el fichero de descripción del protocolo son válidas las convenciones descritas anteriormente.

Cuando se emitan textos varias veces en la pantalla, el TNC agrega todos los textos detrás de textos ya emitidos. Para mostrar un sólo texto en la pantalla, programar la función **M\_CLOSE** al final del protocolo de la descripción de fichero.

**Salida externa de avisos**

La función **FN 16** también se puede utilizar para memorizar externamente los datos generados con **FN 16** del programa NC. Para ello se dispone de dos posibilidades:

Indicar el nombre completo de la ruta de destino en la función **FN 16**:

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MSK\MSK1.A / PC325:\LOG\PRO1.TXT
```

Fijar el nombre de la ruta de destino en la función MOD bajo **Print** ó **Print-Test** si se desea guardar siempre en el mismo directorio del servidor:

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MSK\MSK1.A / PRO1.TXT
```



Para el fichero de descripción del protocolo son válidas las convenciones descritas anteriormente.

Si en el programa varias veces se emite el mismo fichero, el TNC colgará todos los textos dentro del fichero destino detrás de los textos ya emitidos.



## FN 18: SYS-DATUM READ: Lectura de los datos del sistema

Con la función **FN 18: SYS-DATUM READ** se pueden leer los datos del sistema y memorizarlos en parámetros Q. La elección de la fecha del sistema se realiza a través de un número de grupo (Nº Id.), un número y si es preciso a través de un índice.

Nombre de grupo, nº id.	Número	Índice	Significado
Información sobre el programa, 10	3	-	Número del ciclo de mecanizado activado
	103	Número de parámetro Q	Relevante dentro de ciclos NC; para consultar, si los parámetros Q indicados bajo IDX se han indicado explícitamente en el correspondiente CYCLE DEF.
Direcciones de transferencia del sistema, 13	1	-	Label al cual se saltará en M2/M30, en lugar de finalizar el programa actual; el valor = 0: M2/M30 actúa con normalidad
	2	-	Label al cual se saltará en FN14: ERROR en reacción con NC-CANCEL, en lugar de cancelar el programa con un error. El número de error programado en el comando FN14 se puede leer en ID992 NR14. El valor = 0: FN14 actúa con normalidad.
	3	-	Label al cual se saltará en un error de servidor interno (SQL, PLC, CFG), en lugar de cancelar el programa con un error. El valor = 0: Error de servidor actúa con normalidad.
Estado de la máquina, 20	1	-	Número de la herramienta activada
	2	-	Número de la herramienta dispuesta
	3	-	Eje de herramienta activo 0=X, 1=Y, 2=Z, 6=U, 7=V, 8=W
	4	-	Nº de revoluciones programado
	5	-	Estado del cabezal activado: -1=indefinido, 0=M3 activado 1=M4 activo, 2=M5 después de M3, 3=M5 después de M4
	7	-	Gama de velocidad
Datos de canal, 25	8	-	Estado del refrigerante: 0= off, 1=on
	9	-	Avance activado
	10	-	Índice de la herramienta preparada
	11	-	Índice de la herramienta activada
Datos de canal, 25	1	-	Número de canal



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado
Parámetro del ciclo, 30	1	-	Distancia de seguridad del ciclo de mecanizado activado
	2	-	Profundidad de taladrado/prof. de fresado del ciclo de mecanizado activado
	3	-	Profundidad de pasada del ciclo de mecanizado activado
	4	-	Avance de fresado del ciclo de mecanizado activado
	5	-	Primer longitud lateral del ciclo Cajera rectangular
	6	-	2ª longitud lateral del ciclo Cajera rectangular
	7	-	Primera longitud lateral del ciclo Ranura
	8	-	2ª longitud lateral del ciclo Ranura
	9	-	Radio del ciclo cajera circular
	10	-	Avance de fresado del ciclo de mecanizado activado
	11	-	Sentido de giro del ciclo de mecanizado activado
	12	-	Tiempo de espera del ciclo de mecanizado activado
	13	-	Paso de rosca ciclos 17, 18
	14	-	Sobremedida de acabado del ciclo de mecanizado activado
	15	-	Ángulo de desbaste del ciclo de mecanizado activado
	21	-	Ángulo de palpación
	22	-	Recorrido de palpación
	23	-	Avance de palpación
Estado modal, 35	1	-	Acotación: 0 = absoluto (G90) 1 = incremental (G91)
Datos para tablas SQL, 40	1	-	Código resultante para el último comando SQL
Datos de la tabla de htas., 50	1	Nº hta.	Longitud de la herramienta
	2	Nº hta.	Radio de la herramienta
	3	Nº hta.	Radio R2 de la herramienta
	4	Nº hta.	Sobremedida de la longitud de la herramienta DL
	5	Nº hta.	Sobremedida del radio de la herramienta DR
	6	Nº hta.	Sobremedida del radio DR2 de la herramienta



Nombre de grupo, nº id.	Número	Índice	Significado
	7	Nº hta.	Bloqueo de la herramienta (0 ó 1)
	8	Nº hta.	Número de la herramienta gemela
	9	Nº hta.	Máximo tiempo de vida TIME1
	10	Nº hta.	Máximo tiempo de vida TIME2
	11	Nº hta.	Tiempo de vida actual CUR. TIME
	12	Nº hta.	Estado del PLC
	13	Nº hta.	Máxima longitud de la cuchilla LCUTS
	14	Nº hta.	Máximo ángulo de profundización ANGLE
	15	Nº hta.	TT: Nº de cuchillas CUT
	16	Nº hta.	TT: Tolerancia de desgaste de la longitud LTOL
	17	Nº hta.	TT: Tolerancia de desgaste del radio RTOL
	18	Nº hta.	TT: Sentido de giro DIRECT (0=positivo/-1=negativo)
	19	Nº hta.	TT: Desvío del plano R-OFFS
	20	Nº hta.	TT: Desvío de la longitud L-OFFS
	21	Nº hta.	TT: Tolerancia de rotura de la longitud LBREAK
	22	Nº hta.	TT: Tolerancia de rotura del radio RBREAK
	23	Nº hta.	Valor PLC
	24	Nº hta.	Desplazamiento de centro del palpador eje principal CAL-OF1
	25	Nº hta.	Desplazamiento de centro del palpador eje transversal CAL-OF2
	26	Nº hta.	Ángulo de cabezal en la calibración CAL-ANG
	27	Nº hta.	Tipo de herramienta para la tabla de posiciones
	28	Nº hta.	Velocidad máxima NMAX
Datos de la tabla de posiciones, 51	1	Nº posición	Número de la herramienta
	2	Nº posición	Hta. especial: 0=no, 1=si
	3	Nº posición	Posición fija: 0=no, 1=si
	4	Nº posición	posición bloqueada: 0=no, 1=si
	5	Nº posición	Estado del PLC



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado	
Número de posición de una hta. en la tabla de posiciones, 52	1	Nº hta.	Número de posición	
	2	Nº hta.	Número de almacén de herramienta	
Valores programados directamente después de TOOL CALL, 60	1	-	Número de herramienta T	
	2	-	Eje de herramienta activo 0 = X 6 = U 1 = Y 7 = V 2 = Z 8 = W	
	3	-	Revoluciones del cabezal S	
	4	-	Sobremedida de la longitud de la herramienta DL	
	5	-	Sobremedida del radio de la herramienta DR	
	6	-	TOOL CALL automático 0 = sí, 1 = no	
	7	-	Sobremedida del radio DR2 de la herramienta	
Valores programados directamente después de TOOL DEF, 61	8	-	Índice de herramienta	
	9	-	Avance activado	
	1	-	Número de herramienta T	
	2	-	Longitud	
	3	-	Radio	
	4	-	Índice	
	5	-	Datos de herramienta programados en TOOL DEF 1 = Sí, 0 = No	
	Corrección de la hta. activada, 200	1	1 = sin sobremedida 2 = con sobremedida 3 = con sobremedida y sobremedida de TOOL CALL	Radio activo
		2	1 = sin sobremedida 2 = con sobremedida 3 = con sobremedida y sobremedida de TOOL CALL	Longitud activa



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado	
	3	1 = sin sobremedida 2 = con sobremedida 3 = con sobremedida y sobremedida de TOOL CALL	Radio de redondeo R2	
Transformaciones activas, 210	1	-	Giro básico en funcionamiento manual	
	2	-	Giro básico programado con el ciclo 10	
	3	-	Eje espejo activado	
			0: Espejo no activado	
			+1: Eje X reflejado	
			+2: Eje Y reflejado	
			+4: Eje Z reflejado	
			+64: Eje U reflejado	
			+128: Eje V reflejado	
			+256: Eje W reflejado	
			Combinaciones = suma de los diferentes ejes	
		4	1	Factor de escala eje X activado
		4	2	Factor de escala eje Y activado
	4	3	Factor de escala eje Z activado	
	4	7	Factor de escala eje U activado	
	4	8	Factor de escala V eje activado	
	4	9	Factor de escala eje W activado	
	5	1	3D-ROT eje A	
	5	2	3D-ROT eje B	
	5	3	3D-ROT eje C	
	6	-	Plano de mecanizado inclinado activo/inactivo (-1/0) durante el proceso de un programa	
	7	-	Plano de mecanizado inclinado activo/inactivo (-1/0) en un modo manual	
Desplazamiento activo del punto cero, 220	2	1	Eje X	
		2	Eje Y	
		3	Eje Z	



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado
		4	Eje A
		5	Inclinar el eje B
		6	Eje C
		7	Eje U
		8	V eje
		9	Eje W
Margen de desplazamiento, 230	2	1 a 9	Final de carrera de software negativo eje 1 a 9
	3	1 a 9	Final de carrera de software positivo eje 1 a 9
	5	-	Interruptor de final de carrera de software conectado o desconectado: 0 = conectado, 1 = desconectado
Posición absoluta en el sistema REF, 240	1	1	Eje X
		2	Eje Y
		3	Eje Z
		4	Eje A
		5	Inclinar el eje B
		6	Eje C
		7	Eje U
		8	Eje V
		9	Eje W
Posición actual en el sistema de coordenadas activo, 270	1	1	Eje X
		2	Eje Y
		3	Eje Z
		4	Eje A
		5	Inclinar el eje B
		6	Eje C
		7	Eje U
		8	Eje V
		9	Eje W



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado
Palpador digital TS, 350	50	1	Tipo sistema palpación
		2	Línea en la tabla del palpador
	51	-	Longitud activa
	52	1	Radio de la esfera activado
		2	Radio de redondeo
	53	1	Desvío del centro del eje principal
		2	Desvío del centro del eje auxiliar
	54	-	Ángulo de la orientación del cabezal en grados (desvío del centro)
	55	1	Avance rápido
		2	avance de medición
	56	1	Trayectoria máxima
		2	Distancia de seguridad
	57	1	Línea en la tabla del palpador
	Palpador de mesa TT	70	1
2			Línea en la tabla del palpador
71		1	Punto central del eje principal (sistema REF)
		2	Punto central del eje secundario (sistema REF)
		3	Punto central del eje de herramienta (sistema REF)
72		-	Radio del disco
75		1	Avance rápido
		2	Avance de medición del cabezal en vertical
		3	Avance de medición del cabezal giratorio
76		1	Trayectoria máxima
		2	Distancia de seguridad para medición de longitud
		3	Distancia de seguridad para medición de radio
77		-	Velocidad de rotación del cabezal
78		-	Dirección de palpación



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado
Punto de referencia del ciclo de palpación, 360	1	1 a 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)	Último punto de referencia de un ciclo de palpación manual o último punto de palpación del ciclo 0 sin longitudes del palpador-, pero con corrección de radio del palpador (sistema de coordenadas de la pieza)
	2	1 a 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)	Último punto de referencia de un ciclo de palpación manual o último punto de palpación del ciclo 0 sin longitudes del palpador y sin corrección de radio (sistema de coordenadas de la máquina)
	3	1 a 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)	Resultado de medición de los ciclos de palpación 0 y 1 sin corrección de radio y longitud del palpador
	4	1 a 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)	Último punto de referencia de un ciclo de palpación manual o último punto de palpación del ciclo 0 sin longitudes del palpador y sin corrección de radio (sistema de coordenadas de la pieza)
	10	-	Orientación del cabezal
Valor de la tabla de puntos activada en el sistema de coordenadas activo, 500	línea	Columna	Leer valores
Leer datos de la herramienta actual, 950	1	-	Longitud de la herramienta L
	2	-	Radio de la herramienta R
	3	-	Radio R2 de la herramienta
	4	-	Sobremedida de la longitud de la herramienta DL
	5	-	Sobremedida del radio de la herramienta DR
	6	-	Sobremedida del radio DR2 de la herramienta
	7	-	Herramienta bloqueada TL 0 = sin bloquear, 1 = bloqueada
	8	-	Número de la herramienta gemela RT
	9	-	Máximo tiempo de vida TIME1
	10	-	Máximo tiempo de vida TIME2
	11	-	Tiempo de vida actual CUR. TIME
	12	-	Estado del PLC
	13	-	Máxima longitud de la cuchilla LCUTS
	14	-	Máximo ángulo de profundización ANGLE
	15	-	TT: N° de cuchillas CUT
	16	-	TT: Tolerancia de desgaste de la longitud LTOL



Nombre de grupo, n° id.	Número	Índice	Significado
	17	-	TT: Tolerancia de desgaste del radio RTOL
	18	-	TT: sentido de giro DIRECT 0 = positivo, -1 = negativo
	19	-	TT: Desvío del plano R-OFFS
	20	-	TT: Desvío de la longitud L-OFFS
	21	-	TT: Tolerancia de rotura de la longitud LBREAK
	22	-	TT: Tolerancia de rotura del radio RBREAK
	23	-	Valor PLC
	24	-	Tipo de herramienta TYP 0 = Fresa, 21 = Palpador
	27	-	Línea correspondiente en la tabla del palpador
	32	-	Angulo de punta
	34	-	Lift off
Ciclos de palpación, 990	1	-	Comportamiento de desplazamiento: 0 = comportamiento estándar 1 = radio activo, distancia de seguridad cero
	2	-	0 = supervisión del palpador desconectada 1 = supervisión del palpador conectada
Estado de ejecución, 992	10	-	Activado el proceso hasta una frase 1 = sí, 0 = no
	11	-	Fase de búsqueda
	14	-	Número del último error FN14
	16	-	Ejecución real activa 1 = ejecución, 2 = simulación

**Ejemplo: Asignar el valor del factor de escala activado del eje Z a Q25**

**55 FN 18: SYSREAD Q25 = ID210 NR4 IDX3**

## FN 19: PLC: Emisión de los valores al PLC

Con la función **FN 19: PLC** se pueden emitir hasta dos valores numéricos o parámetros Q al PLC.

Pasos y unidades: 0,1 µm o bien 0,0001°

**Ejemplo: Transmisión del valor numérico 10 (corresponde a 1 µm o bien 0,001°) al PLC**

**56 FN 19: PLC=+10/+Q3**



## FN 20: WAIT FOR: sincronizar NC y PLC



¡Esta función sólo se puede emplear de acuerdo con el constructor de la máquina!

Con la función **FN20: ESPERAR A** se puede emplear durante la ejecución del programa una sincronización entre el NC y el PLC. El NC detiene el mecanizado, hasta que se haya cumplido la condición programada en la frase FN20. Para ello el TNC puede comprobar los siguientes operandos de PLC:

Operando de PLC	Abreviatura	Margen de dirección
Marca	<b>M</b>	0 a 4999
Marcha rápida	<b>I</b>	0 a 31, 128 a 152 64 a 126 (primera PL 401 B) 192 a 254 (segunda PL 401 B)
Salida	<b>O</b>	0 a 30 32 a 62 (primera PL 401 B) 64 a 94 (segunda PL 401 B)
Contador	<b>C</b>	48 a 79
Temporizador	<b>T</b>	0 a 95
byte	<b>B</b>	0 a 4095
Palabra	<b>W</b>	0 a 2047
Doble palabra	<b>D</b>	2048 a 4095

El TNC 620 dispone de una interface ampliada para la comunicación entre PLC y NC. Además se trata de una nueva y simbólica Application Programmer Interface (**API**). La interfaz PLC-NC existente hasta la fecha continúa en el mercado de forma paralela y se puede utilizar opcionalmente. El fabricante de la máquina determina si debe utilizarse el TNC-API nuevo o el antiguo. Introducir el nombre del operando simbólico como string, para esperar al estado definido del operando simbólico.



En la frase FN20 se admiten las siguientes condiciones:

Condición	Abreviatura
Igual	==
Menor que	<
Mayor que	>
Menor-igual	<=
Mayor-igual	>=

Para ello está disponible la función **FN20: WAIT FOR SYNC**. utilizar siempre **WAIT FOR SYNC** si por ej.: si se lee a través del sistema de datos **FN18**, que necesita de una sincronización en tiempo real. El TNC detiene entonces el cálculo avanzado y ejecuta la siguiente sentencia del NC en el momento en el que el programa NC haya llegado realmente a esta sentencia.

**Ejemplo: Parar la ejecución del programa, hasta que el PLC fije la marca 4095 a 1**

```
32 FN 20: WAIT FOR M4095==1
```

**Ejemplo: Parar la ejecución del programa, hasta que el PLC fije el operando simbólico a 1**

```
32 FN20: APISPIN[0].NN_SPICONTROLINPOS==1
```

**Ejemplo: parar precalculo interno, leer posición actual del eje X**

```
32 FN 20: WAIT FOR SYNC
```

```
33 FN 18: SYSREAD Q1 = ID270 NR1 IDX1
```

## FN29: PLC: entregar los valores en el PLC

Con la función FN 29: PLC es posible emitir hasta ocho valores numéricos o parámetros Q en el PLC.

Pasos y unidades: 0,1 µm o bien 0,0001°

**Ejemplo: Transmisión del valor numérico 10 (corresponde a 1 µm o bien 0,001°) al PLC**

```
56 FN29: PLC=+10/+Q3/+Q8/+7/+1/+Q5/+Q2/+15
```



## FN37: EXPORT

La función FN37: EXPORT se necesita para generar ciclos propios y para conectar al TNC. Los parámetros Q 0-99 solamente son activos en ciclos localmente. Esto significa que los parámetros Q sólo son activos en el programa en el que han sido definidos. Con la función FN 37: EXPORT se pueden exportar parámetros Q activos localmente a otro programa (que esté llamando).

**Ejemplo: se exporta el parámetro Q local Q25**

```
56 FN37: EXPORT Q25
```

**Ejemplo: se exportan los parámetros Q locales Q25 a Q30**

```
56 FN37: EXPORT Q25 - Q30
```



El TNC exporta el valor que el parámetro tiene justo en el momento de ejecutar el comando EXPORT.

El parámetro sólo se exporta en el programa directo que está llamando.



## 8.9 Accesos a tablas con instrucciones-SQL

### Introducción

Los accesos a tablas se programan en el TNC con instrucciones SQL en el transcurso de una **transacción**. Una transacción consta de varias instrucciones SQL que garantizan un procesamiento ordenado de las entradas en la tabla.



El fabricante de la máquina configura las tablas. Para ello, también se determinan los nombres y denominaciones necesarios como parámetros para instrucciones SQL.

**Conceptos**, que se utilizarán a continuación:

- **Tabla:** una tabla consta de x columnas y líneas. Se memoriza como fichero en la gestión de ficheros del TNC y se asigna el nombre de búsqueda y de fichero (=nombre de la tabla). Se pueden utilizar sinónimos de forma alternativa a la asignación de dirección mediante el nombre de búsqueda y de fichero.
- **Columnas:** el número y designación de las columnas se determina en la configuración de la tabla. La denominación de las columnas se utiliza en diferentes instrucciones SQL para la asignación de dirección.
- **Líneas:** el número de líneas es variable. Pueden añadirse nuevas líneas. No se crearán números de línea ni nada parecido. No obstante, se pueden seleccionar líneas en función del contenido de las columnas. Solamente se pueden borrar líneas en el Editor de tablas – no mediante programa NC.
- **Celda:** una columna de una línea.
- **Entrada de tabla:** contenido de una celda
- **Result-set:** durante una transacción se gestionan las líneas y columnas seleccionadas en el Result-set. Considerar el Result-set como una memoria intermedia, que registra temporalmente la cantidad de líneas y columnas seleccionadas. (Result-set = ingl. cantidad resultante).
- **Sinónimo:** con este concepto se designa un nombre para una tabla, que se utilizará en lugar de los nombres de búsqueda y de fichero. El fabricante de la máquina determina los sinónimos en los datos de configuración.



## Una transacción

Una transacción consta, principalmente, de las siguientes acciones:

- Asignar una dirección a la tabla (archivo), seleccionar líneas y transferir en el Result-set.
- Leer, modificar líneas del Result-set y/o añadir nuevas líneas.
- Finalizar las transacciones. En modificaciones/adiciones se aceptan las líneas desde el Result-set en la tabla (archivo).

Sin embargo, también se necesitan más acciones para que las entradas de la tabla en el programa NC puedan ser procesadas y evitar una modificación paralela de las mismas líneas de la tabla. De ello resulta el siguiente **desarrollo de una transacción**:

- 1 Para cada columna que deba procesarse, se especifica un parámetro Q. El parámetro Q se asigna a la columna – se crea un enlace (**SQL BIND...**).
- 2 Asignar una dirección a la tabla (archivo), seleccionar líneas y transferir en el Result-set. Adicionalmente se definen, qué columnas deben ser aceptadas en el Result-set (**SQL SELECT...**).

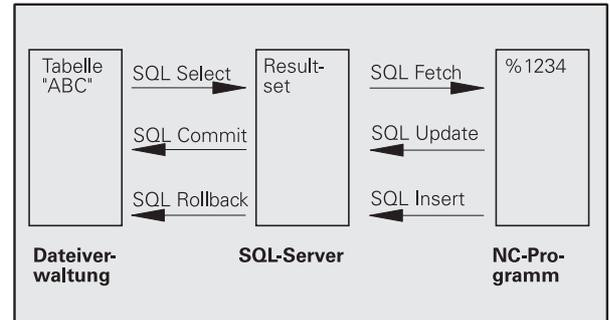
Se pueden bloquear las líneas seleccionadas. Entonces otros procesos pueden tener acceso a esas líneas en modo lectura, pero no pueden modificar las entradas de la tabla. Por ello siempre deben bloquearse las líneas seleccionadas al realizar modificaciones (**SQL SELECT ... FOR UPDATE**).

- 3 Leer, modificar líneas del Result-set y/o añadir nuevas líneas:
  - Aceptar una línea del Result-set en los parámetros Q del programa NC (**SQL FETCH...**)
  - Preparar las modificaciones en los parámetros Q y transferir en una línea el Result-set (**SQL UPDATE...**)
  - Preparar una nueva línea de tabla en los parámetros Q y transmitirla como nueva línea en el Result-set (**SQL INSERT...**)
- 4 Finalizar la transacción.
  - Se han modificado/añadido entradas en la tabla: los datos se aceptan desde el Result-set en la tabla (archivo). Ahora están memorizadas en el fichero. Se desactivan eventuales bloqueos, se libera el Result-set (**SQL COMMIT...**).
  - **No** se han modificado/añadido entradas en la tabla (sólo accesos en modo lectura): se desactivan eventuales bloqueos, se libera el Result-set (**SQL ROLLBACK... SIN ÍNDICE**).

Se pueden ejecutar varias transacciones paralelamente.



Cerrar sin falta una transacción iniciada – incluso al utilizar exclusivamente accesos en modo lectura. Solamente así se garantiza que las modificaciones/adiciones no se perderán, que los bloqueos se desactivarán y que el Result-set se liberará.



## Result-set

Las líneas seleccionadas dentro del Result-set se numerarán en orden ascendente empezando por 0. Esta numeración se denomina **Índice**. En los accesos en modo lectura y escritura se indica el Índice y, con ello, se apunta una línea del Result-set respondido.

A menudo resulta ventajoso clasificar las líneas en el Result-set. Ello es posible definiendo una columna de la tabla que contenga el criterio de clasificación. Adicionalmente se selecciona una secuencia ascendente o descendente (**SQL SELECT ... ORDER BY ...**).

A las líneas seleccionadas, que han sido aceptadas en el Result-set, se les asigna una dirección con el **HANDLE**. Todas las instrucciones SQL siguientes utilizan el handle como referencia en esta cantidad de líneas y columnas seleccionadas.

Al cerrar una transacción el handle se libera de nuevo (**SQL COMMIT...** o **SQL ROLLBACK...**). Entonces ya no es válido.

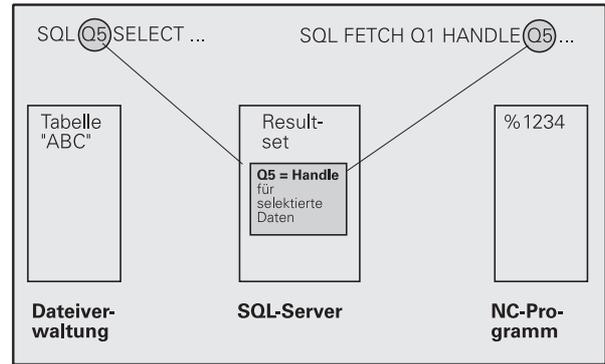
Se pueden procesar varios Result-sets simultáneamente. El servidor SQL edita en cada instrucción de selección un nuevo handle.

### Enlazar parámetros Q con columnas

El programa NC no tiene acceso directo a las entradas de la tabla en el Result-set. Los datos deben transferirse en parámetros Q. Por el contrario, los datos se elaboran en primer lugar en los parámetros Q y después se transfieren en el Result-set.

Con **SQL BIND ...** se determina qué columnas de la tabla se representan en qué parámetros Q. Los parámetros Q se enlazan con las columnas (asignados). Las columnas que no estén enlazadas con parámetros Q no se tendrán en cuenta en los procesos de lectura/escritura.

Con **SQL INSERT...** se genera una nueva línea de tabla y se asignan las columnas que no están asignadas con parámetros Q con valores por defecto.



## Programar instrucciones SQL



Sólo es posible programar esta función si se ha introducido la clave 555343.

Las instrucciones SQL se programan en el modo de funcionamiento Programación:



- ▶ Seleccionar funciones SQL: pulsar la softkey SQL
- ▶ Seleccionar la instrucción SQL mediante softkey (ver Resumen) o pulsar la softkey **SQL EXECUTE** y programar la instrucción SQL

### Resumen de softkeys

Función	Softkey
<b>SQL EXECUTE</b> Programar instrucción de selección	
<b>SQL BIND</b> Enlazar parámetros Q con columnas de la tabla (asignar)	
<b>SQL FETCH</b> Leer líneas de la tabla del Result-set y memorizarlas en parámetros Q	
<b>SQL UPDATE</b> Memorizar datos de los parámetros Q en una línea de la tabla existente del Result-set	
<b>SQL INSERT</b> Memorizar datos de los parámetros Q en una línea de la tabla nueva en el Result-set	
<b>SQL COMMIT</b> Transferir líneas de la tabla del Result-set a la tabla y cerrar la transacción.	
<b>SQL ROLLBACK</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>ÍNDICE</b> sin programar: eliminar las modificaciones/adiciones realizadas hasta el momento y cerrar la transacción.</li> <li>■ <b>ÍNDICE</b> programado: la línea indexada continúa en el Result-set – todas las demás líneas se eliminan del Result-set. <b>No</b> se cierra la transacción.</li> </ul>	



## SQL BIND

**SQL BIND** enlaza un parámetro Q con una columna de la tabla. Las instrucciones SQL Fetch, Update e Insert evalúan este enlace (asignación) durante la transmisión de datos entre el Result-set y el programa NC.

Un **SQL BIND** sin nombre de tabla ni de columna anula el enlace. El enlace finaliza a más tardar cuando acaba el programa NC o el subprograma.



- Se pueden programar tantos enlaces como se deseen. En los procesos de lectura/escritura se tienen en cuenta exclusivamente las columnas, que se han indicado en la instrucción de selección.
- **SQL BIND...** debe programarse **antes** que las instrucciones Fetch, Update o Insert. Se puede programar una instrucción de selección sin instrucciones Bind anteriores.
- Si se generan columnas en la instrucción de selección, para las cuales no se ha programado ningún enlace, entonces ocurre un error en los procesos de lectura/escritura (interrupción del programa).

SQL  
BIND

- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q al cual se enlazará la columna de la tabla (asignada).
- ▶ **Base de datos: nombre de la columna:** introducir el nombre de la tabla y la designación de columna – separado por ..  
**Nombre de la tabla:** sinónimo o nombres de búsqueda y de fichero de esta tabla. El sinónimo se registra directamente – el nombre de búsqueda y de fichero se escribe entre comillas.  
**Designación de columnas:** designación de la columna de la tabla determinada en los datos de configuración

### Ejemplo: Enlazar parámetros Q con columnas de la tabla

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
```

```
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
```

```
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
```

```
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
```

### Ejemplo: Anular el enlace

```
91 SQL BIND Q881
```

```
92 SQL BIND Q882
```

```
93 SQL BIND Q883
```

```
94 SQL BIND Q884
```



### SQL SELECT

**SQL SELECT** selecciona líneas de la tabla y las transfiere en el Result-set.

El servidor SQL memoriza los datos línea por línea en el Result-set. Las líneas se numeran correlativamente empezando por 0. Este número de línea, el **ÍNDICE**, se utiliza en los comandos SQL Fetch y Update.

En la opción **SQL SELECT...WHERE...** indicar los criterios de selección. Con ello se puede delimitar el número de líneas a transferir. Si no se utiliza esta opción, se cargarán todas las líneas de la tabla.

En la opción **SQL SELECT...ORDER BY...** indicar el criterio de clasificación. Se compone de la designación de columna y de la palabra clave para clasificación ascendente/descendente. Si no se utiliza esta opción, se memorizarán las líneas aleatoriamente.

Con la opción **SQL SELECT...FOR UPDATE** se bloquean las líneas seleccionadas para otras aplicaciones. Estas líneas pueden leer otras aplicaciones, pero no las puede modificar. Utilizar sin falta esta opción al realizar modificaciones en las entradas de la tabla.

**Result-set vacío:** si no existen líneas que se ajusten al criterio de selección, el servidor SQL emite de nuevo un handle válido pero ninguna entrada de la tabla.



- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q para el Handle. El servidor SQL entrega el handle para este grupo de líneas y columnas seleccionadas con la instrucción de selección actual.  
En caso de error (no se ha podido realizar la selección), el servidor SQL emite de nuevo 1. El valor 0 designa un handle no válido.
- ▶ **Base de datos: texto de comando SQL:** con los siguientes elementos:
  - **SELECT** (Palabra clave):  
Identificación de los comandos SQL, denominaciones de las columnas de la tabla a transferir – separar varias columnas mediante , (ver ejemplos). Deben enlazarse parámetros Q con todas las columnas aquí indicadas.
  - **FROM** Nombre de Tabla:  
Nombre, sinónimo o nombres de búsqueda y de fichero de esta tabla. El sinónimo se registra directamente – el nombre de búsqueda y de tabla se escribe entre comillas (ver ejemplos). del ejemplo del comando SQL, denominaciones de las columnas de tablas a transferir, separar más columnas (ver ejemplos). Deben enlazarse parámetros Q con todas las columnas aquí indicadas.
  - Opcional:  
**WHERE** criterios de selección:  
Un criterio de selección se compone de una designación de columna, de una condición (ver tabla) y de un valor comparativo. Varios criterios de selección se enlazan con Y u O lógicos. El valor comparativo se programa directamente o en un parámetro Q. Un parámetro Q se inicia con : y se escribe entre comillas (ver ejemplo)
  - Opcional: Designación de columna  
**ORDER BY ASC** para una clasificación ascendente,  
o Designación de columna  
**ORDER BY DESC** para una clasificación descendente  
Si no se programa ni ASC ni DESC, vale por defecto la clasificación ascendente. El TNC coloca las filas seleccionadas según la columna indicada
  - Opcional:  
**FOR UPDATE** (Palabra clave):  
Las líneas seleccionadas se bloquean para el acceso escrito de otros procesos.

**Ejemplo: Seleccionar todas las líneas de la tabla**

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
```

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE"
```

**Ejemplo: Selección de las líneas de la tabla con la opción WHERE**

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE WHERE MESS_NR<20"
```

**Ejemplo: Selección de las líneas de la tabla con la opción WHERE y parámetros Q**

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE WHERE
MESS_NR==:'Q11'"
```

**Ejemplo: Nombre de la tabla definido mediante los nombres de directorio y de fichero**

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,
MESS_Z FROM 'V:\TABLE\TAB_EXAMPLE' WHERE
MESS_NR<20"
```



Condición	Programación
igual	= ==
distinto	!= <>
menor	<
menor o igual	<=
mayor	>
mayor o igual	>=
<b>Enlazar varias condiciones:</b>	
Y lógico	AND
O lógico	OR



## SQL FETCH

**SQL FETCH** lee la línea dirigida con **ÍNDICE** desde el Result-set y memoriza las entradas de la tabla en los parámetros Q enlazados (asignados). Al Result-set se le asigna una dirección con el **HANDLE**.

**SQL FETCH** tiene en cuenta todas las columnas indicadas en la instrucción de selección.

SQL  
FETCH

- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q, en el cual el servidor SQL emite el resultado:  
0: no se ha producido ningún error  
1: se ha producido un error (handle erróneo o Índice demasiado grande)
- ▶ **Base de datos: ID de acceso SQL:** parámetro Q, con el **handle** para la identificación del Result-set (ver también **SQL SELECT**).
- ▶ **Base de datos: Índice para el resultado SQL:** número de línea dentro del Result-set. Las entradas de la tabla de esta línea se leen y se transfieren a los parámetros Q enlazados. Si no se indica el Índice, se leerá la primera línea (n=0).  
El número de línea se indica directamente o se programa el parámetro Q que contenga el Índice.

**Ejemplo: El número de línea se transmite en el parámetro Q**

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
```

```
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
```

```
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
```

```
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
```

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,  
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE"
```

```
. . .
```

```
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
```

**Ejemplo: El número de línea se programa directamente**

```
. . .
```

```
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX5
```



## SQL UPDATE

**SQL UPDATE** transfiere los datos preparados en los parámetros Q en la línea dirigida con **ÍNDICE** del Result-set. La línea actual en el Result-set se sobrescribe completamente.

**SQL UPDATE** tiene en cuenta todas las columnas indicadas en la instrucción de selección.

SQL  
UPDATE

- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q, en el cual el servidor SQL emite el resultado:  
0: no se ha producido ningún error  
1: se ha producido un error (handle erróneo, Índice demasiado grande, margen de valores por encima/debajo o formato de datos erróneo)
- ▶ **Base de datos: ID de acceso SQL:** parámetro Q, con el **handle** para la identificación del Result-set (ver también **SQL SELECT**).
- ▶ **Base de datos: Índice para el resultado SQL:** número de línea dentro del Result-set. Las entradas de la tabla preparadas en los parámetros Q se escriben en esta línea. Si no se indica el Índice, se escribirá en la primera línea (n=0). El número de línea se indica directamente o se programa el parámetro Q que contenga el Índice.

## SQL INSERT

**SQL INSERT** genera una nueva línea en el Result-set y transfiere los datos preparados en los parámetros Q a una nueva línea.

**SQL INSERT** tiene en cuenta todas las columnas que se han indicado en la instrucción de selección – las columnas de la tabla que no se han tenido en cuenta en la instrucción de selección, se escriben con valores por defecto.

SQL  
INSERT

- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q, en el cual el servidor SQL emite el resultado:  
0: no se ha producido ningún error  
1: se ha producido un error (handle erróneo, margen de valores por encima/debajo o formato de datos erróneo)
- ▶ **Base de datos: ID de acceso SQL:** parámetro Q, con el **handle** para la identificación del Result-set (ver también **SQL SELECT**).

**Ejemplo: El número de línea se transmite en el parámetro Q**

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
```

```
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
```

```
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
```

```
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
```

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,  
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE"
```

```
. . .
```

```
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
```

```
. . .
```

```
40 SQL UPDATE Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
```

**Ejemplo: El número de línea se programa directamente**

```
. . .
```

```
40 SQL UPDATE Q1 HANDLE Q5 INDEX5
```

**Ejemplo: El número de línea se transmite en el parámetro Q**

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
```

```
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
```

```
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
```

```
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
```

```
. . .
```

```
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,  
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE"
```

```
. . .
```

```
40 SQL INSERT Q1 HANDLE Q5
```

## SQL COMMIT

**SQL COMMIT** vuelve a transferir todas las líneas existentes en el Result-set a la tabla. Se desactiva un bloqueo fijado con **SELCT...FOR UPDATE**.

El handle adjudicado en la instrucción **SQL SELECT** pierde su validez.

SQL  
COMMIT

- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q, en el cual el servidor SQL emite el resultado:  
0: no se ha producido ningún error  
1: se ha producido un error (handle erróneo o entradas repetidas en columnas, en las cuales se requieren entradas claras)
- ▶ **Base de datos: ID de acceso SQL:** parámetro Q, con el **handle** para la identificación del Result-set (ver también **SQL SELECT**).

## SQL ROLLBACK

La ejecución del **SQL ROLLBACK** depende de si el **ÍNDICE** ya se ha programado:

- **ÍNDICE** sin programar: el Result-set **no** se contesta en la tabla (se perderán las modificaciones/adiciones eventuales). Se cierra la transacción – el handle adjudicado en **SQL SELECT** pierde su validez. Aplicación típica: se finaliza una transacción con accesos en modo lectura exclusivamente.
- **ÍNDICE** programado: la línea indexada se mantiene invariable – todas las demás líneas se eliminan del Result-set. **No** se cierra la transacción. Un bloqueo fijado con **SELCT...FOR UPDATE** se mantiene invariable sólo para líneas indexadas – para todas las demás líneas se desactiva.

SQL  
ROLLBACK

- ▶ **Núm. de parámetro para resultado:** parámetro Q, en el cual el servidor SQL emite el resultado:  
0: no se ha producido ningún error  
1: se ha producido un error (handle erróneo)
- ▶ **Base de datos: ID de acceso SQL:** parámetro Q, con el **handle** para la identificación del Result-set (ver también **SQL SELECT**).
- ▶ **Base de datos: Índice para el resultado SQL:** línea que debe permanecer en el Result-set. El número de línea se indica directamente o se programa el parámetro Q que contenga el Índice.

**Ejemplo:**

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
. . .
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE"
. . .
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
. . .
40 SQL UPDATE Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
. . .
50 SQL COMMIT Q1 HANDLE Q5
```

**Ejemplo:**

```
11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.MESS_NR"
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.MESS_X"
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.MESS_Y"
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.MESS_Z"
. . .
20 SQL Q5 "SELECT MESS_NR,MESS_X,MESS_Y,
MESS_Z FROM TAB_EXAMPLE"
. . .
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
. . .
50 SQL ROLLBACK Q1 HANDLE Q5
```



## 8.10 Introducción directa de una fórmula

### Introducción de la fórmula

Mediante softkeys se pueden programar directamente en el programa de mecanizado, fórmulas matemáticas con varias operaciones de cálculo.

Las fórmulas de vinculación matemática aparecen pulsando la softkey FORMULA. El TNC muestra las siguientes softkeys en varias carátulas:

Función lógica	Softkey
<b>Suma</b> p.ej. Q10 = Q1 + Q5	
<b>Resta</b> p.ej. Q25 = Q7 - Q108	
<b>Multiplicación</b> p.ej. Q12 = 5 * Q5	
<b>División</b> p.ej. Q25 = Q1 / Q2	
<b>se abre paréntesis</b> p.ej. Q12 = Q1 * (Q2 + Q3)	
<b>se cierra paréntesis</b> p.ej. Q12 = Q1 * (Q2 + Q3)	
<b>Cuadrar un valor (en inglés square)</b> p.ej. Q15 = SQ 5	
<b>Sacar la raíz cuadrada (en inglés square root)</b> p.ej. Q22 = SQRT 25	
<b>Seno de un ángulo</b> p.ej. Q44 = SEN 45	
<b>Coseno de un ángulo</b> p.ej. Q45 = COS 45	
<b>Tangente de un ángulo</b> p.ej. Q46 = TG 45	
<b>Arcoseno</b> Función de inversión del seno; determinar el ángulo entre el cateto opuesto y la hipotenusa p.ej. Q10 = ASEN 0,75	



Función lógica	Softkey
<b>Arcocoseno</b> Función de inversión del coseno; determinar el ángulo entre el cateto contiguo y la hipotenusa p.ej. Q11 = ACOS Q40	
<b>Arcotangente</b> Función de inversión de la tangente; determinar el ángulo entre el cateto opuesto y el cateto contiguo p.ej. Q12 = ATGQ50	
<b>Elevar un valor a una potencia</b> p.ej. Q15 = 3^3	
<b>Constante PI (3,14159)</b> p.ej. Q15 = PI	
<b>Determinar el logaritmo natural (LN) de un número</b> Número en base 2,7183 p.ej. Q15 = LN Q11	
<b>Hacer el logaritmo de un número, en base 10</b> p.ej. Q33 = LOG Q22	
<b>Función exponencial, 2,7183 elevado a n</b> p.ej. Q1 = EXP Q12	
<b>Negar valores (multiplicación por -1)</b> p.ej. Q2 = NEG Q1	
<b>Redondear posiciones detrás de la coma</b> Crear un número integro p.ej. Q3 = INT Q42	
<b>Configurar el valor absoluto de un número</b> p.ej. Q4 = ABS Q22	
<b>Redondear las posiciones delante de la coma</b> Fraccionar p.ej. Q5 = FRAC Q23	
<b>Comprobar el signo de un número</b> p.ej. Q12 = SGN Q50 Si el valor resultante de Q12= 1, entonces Q50 >= 0 Si el valor resultante Q12= -1, entonces Q50 < 0	
<b>Cálculo del valor de módulo (Resto de la división)</b> p.ej. Q12 = 400 % 360 Resultado: Q12 = 40	



## Reglas de cálculo

Para la programación de fórmulas matemáticas son válidas las siguientes reglas:

**Los cálculos de multiplicación y división se realizan antes que los de suma y resta**

$$12 \quad Q1 = 5 * 3 + 2 * 10 = 35$$

1. Cálculo  $5 * 3 = 15$
2. Cálculo  $2 * 10 = 20$
3. Cálculo  $15 + 20 = 35$

o

$$13 \quad Q2 = SQ 10 - 3^3 = 73$$

1. Cálculo de 10 al cuadrado= 100
2. Cálculo de 3 elevado a la potencia de 3 = 27
3. Cálculo  $100 - 27 = 73$

### Propiedad distributiva

Ley de la distribución en el cálculo entre paréntesis

$$a * (b + c) = a * b + a * c$$



## Ejemplo

Calcular el ángulo con el arctan del cateto opuesto (Q12) y el cateto contiguo (Q13); el resultado se asigna a Q25:



FORMULA

Seleccionar la función Introducir fórmula: Pulsar la tecla Q y la softkey FORMULA o utilizar la entrada rápida



Pulsar la tecla Q en el teclado ASCII

### ¿NÚMERO DE PARÁMETROS PARA EL RESULTADO?



25

Introducir el número del parámetro



ATAN

Conmutar la carátula de softkeys y seleccionar la función arcotangente



(

Conmutar la carátula de softkeys y abrir paréntesis



12

Introducir el parámetro Q número 12



Seleccionar la división



13

Introducir el parámetro Q número 13



END

Cerrar paréntesis y finalizar la introducción de la fórmula

### Ejemplo de frase NC

37 Q25 = ATG (Q12/Q13)



## 8.11 Parámetro de string

### Funciones del procesamiento de cadenas de texto

Se puede utilizar el procesamiento de cadenas de texto (ingl. string = cadena de caracteres) mediante parámetros **QS** a fin de generar cadenas de caracteres variables. Dichas cadenas de caracteres pueden emitirse, por ejemplo, mediante la función **FN 16:F-PRINT**, a fin de generar protocolos variables.

Se puede asignar una cadena de caracteres (letras, cifras, caracteres especiales, caracteres de control y caracteres de omisión) con una longitud de hasta 256 caracteres a un parámetro de string. Los valores asignados o leídos también se pueden continuar procesando y comprobando con las funciones descritas a continuación. Como en la programación de parámetro Q se dispone de un total de 2000 parámetros QS (Ver también "Principio de funcionamiento y resumen de funciones" en pág. 226).

En las funciones de parámetros Q **STRING FORMEL** y **FORMEL** se encuentran diferentes funciones para el procesamiento de parámetros de cadenas de texto.

Funciones de la FÓRMULA DE CADENAS DE TEXTO	Softkey	Página
Asignar parámetro de cadena de texto		Página 277
Parámetros de cadenas de texto en serie		Página 277
Convertir un valor numérico en un parámetro de cadena de texto		Página 279
Copiar una cadena de texto parcial desde un parámetro de cadena de texto		Página 280
Funciones de string en la función FÓRMULA	Softkey	Página
Convertir un parámetro de cadena de texto en un valor numérico		Página 281
Comprobación de un parámetro de cadena de texto		Página 282
Calcular longitud de un parámetro de cadena de texto		Página 283
Comparar orden alfabético		Página 284





Si se utiliza la función FORMULA CADENA DE TEXTO, el resultado de la operación de cálculo es siempre una cadena de texto. Si se utiliza la función FORMULA, el resultado de la operación de cálculo es siempre un valor numérico.

## Asignar parámetro de cadena de texto

Antes de utilizar variables de string, éstas deben asignarse primero. Para ello, utilizar el comando **DECLARE STRING**.

SPEC  
FCT

- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales

FUNCIONES  
PROGRAMA

- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional

FUNCIONES  
STRING

- ▶ Seleccionar funciones de cadenas de texto

DECLARE  
STRING

- ▶ Seleccionar la función **DECLARE STRING**

### Ejemplo de frase NC:

```
37 DECLARE STRING QS10 = "PIEZA"
```



## Parámetros de cadenas de texto en serie

Con el operador de concatenación (parámetro de string || parámetro de string) se pueden conectar varios parámetros de string unos con otros.



- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales



- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional



- ▶ Seleccionar funciones de cadenas de texto



- ▶ Seleccionar la función STRING FORMEL
- ▶ Introducir el número de parámetro de cadena de texto, en el cual el TNC debe memorizar la cadena de texto en serie, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número de parámetro de cadena de texto, en el cual está memorizada la **primera** cadena de texto parcial, confirmar con la tecla ENT: el TNC visualiza el símbolo de concatenación ||
- ▶ Confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número de parámetro de string, en el cual está memorizada el **segundo** string parcial, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Repetir el proceso hasta haber seleccionado todas las cadenas de texto parciales a concatenar, finalizar con la tecla END

**Ejemplo: QS10 debe contener el texto completo de QS12, QS13 y QS14**

```
37 QS10 = QS12 || QS13 || QS14
```

Contenidos de los parámetros:

- QS12: **Pieza**
- QS13: **Estado:**
- QS14: **Rechazo**
- QS10: **Estado de la pieza: rechazo**



## Convertir un valor numérico en un parámetro de string

El TNC convierte un valor numérico en un parámetro de cadena de texto con la función **TOCHAR**. De esta forma se pueden concatenar valores numéricos con variables de cadenas de texto.



- ▶ Seleccionar funciones de parámetros Q



- ▶ Seleccionar la función STRING FORMEL



- ▶ Seleccionar la función para convertir un valor numérico en un parámetro de cadena de texto
- ▶ Introducir la cifra o el parámetro Q deseado a convertir por el TNC, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Si se desea, introducir el número de caracteres decimales a convertir por el TNC, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Cerrar la expresión entre paréntesis con la tecla ENT y finalizar la introducción con la tecla END

**Ejemplo: convertir el parámetro Q50 en parámetro de cadena de texto QS11, utilizar 3 posiciones de decimal**

```
37 QS11 = TOCHAR ( DAT+Q50 DECIMALS3 )
```



## Copiar un string parcial desde un parámetro de string

Con la función **SUBSTR** se puede copiar un margen definido desde un parámetro de string.



FORMULA  
STRING

SUBSTR

- ▶ Seleccionar funciones de parámetros Q
- ▶ Seleccionar la función STRING FORMEL
- ▶ Introducir el número del parámetro, en la cual el TNC debe memorizar la secuencia de caracteres copiada, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Seleccionar la función para cortar una cadena de texto parcial
- ▶ Introducir el número del parámetro QS del cual se desea copiar la cadena de texto parcial, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número de la posición a partir de la cual se desea copiar el string parcial, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número del signo que se desea copiar, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Cerrar la expresión entre paréntesis con la tecla ENT y finalizar la introducción con la tecla END



Prestar atención a que el primer signo de una secuencia de texto empiece internamente en la posición 0.

**Ejemplo: desde un parámetro de cadena de texto QS10 se lee a partir de la tercera posición (BEG2) una cadena de texto parcial de 4 caracteres (LEN4).**

```
37 QS13 = SUBSTR ( SRC_QS10 BEG2 LEN4 )
```



## Convertir un parámetro de cadena de texto en un valor numérico

La función **TONUMB** convierte un parámetro de string en un valor numérico. El valor a convertir debe constar solamente de valores numéricos.



El parámetro QS a convertir sólo puede contener un valor numérico, de lo contrario el TNC emite un aviso de error.



- ▶ Seleccionar funciones de parámetros Q

FORMULA

- ▶ Seleccionar la función FORMEL
- ▶ Introducir el número del parámetro, en el cual el TNC debe memorizar el valor numérico, confirmar con la tecla ENT



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys

TONUMB

- ▶ Seleccionar la función para convertir un parámetro de cadena de texto en un valor numérico
- ▶ Introducir el número del parámetro QS a convertir por el TNC, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Cerrar la expresión entre paréntesis con la tecla ENT y finalizar la introducción con la tecla END

**Ejemplo: convertir el parámetro de string QS11 en un parámetro numérico Q82**

```
37 Q82 = TONUMB ( SRC_QS11 )
```



## Comprobación de un parámetro de string

Con la función **INSTR** se puede comprobar si un parámetro de string está en otro parámetro de string, o dónde.



- ▶ Seleccionar funciones de parámetros Q



- ▶ Seleccionar la función FORMEL
- ▶ Introducir el número del parámetro Q en el cual el TNC debe memorizar la posición en la que empieza el texto a buscar, confirmar con la tecla ENT



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys



- ▶ Seleccionar la función para comprobar un parámetro de cadena de texto
- ▶ Introducir el número del parámetro QS, en el cual está memorizado el texto a buscar, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número del parámetro QS a buscar por el TNC, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número de la posición a partir de la cual el TNC debe buscar la cadena de texto parcial, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Cerrar la expresión entre paréntesis con la tecla ENT y finalizar la introducción con la tecla END



Prestar atención a que el primer signo de una secuencia de texto empiece internamente en la posición 0.

Si el TNC no encuentra la cadena de texto parcial a buscar, entonces memoriza la longitud total del string buscado (la cuenta empieza aquí en 1) en el resultado del parámetro.

Si la cadena de texto parcial a buscar aparece varias veces, entonces el TNC vuelve a emitir la primera posición en la que encuentra la cadena de texto parcial.

**Ejemplo: buscar QS10 en el texto memorizado en el parámetro QS13. Iniciar la búsqueda a partir de la tercera posición**

```
37 Q50 = INSTR ( SRC_QS10 SEA_QS13 BEG2 )
```



## Calcular longitud de un parámetro de cadena de texto

La función **STRLEN** emite la longitud del texto memorizado en un parámetro de string seleccionable.



- ▶ Seleccionar funciones de parámetros Q



- ▶ Seleccionar la función FORMEL
- ▶ Introducir el número del parámetro Q, en el cual el TNC debe memorizar la longitud de la cadena de texto a calcular, confirmar con la tecla ENT



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys



- ▶ Seleccionar la función para calcular la longitud de texto de un parámetro de string
- ▶ Introducir el número del parámetro QS, desde el cual el TNC debe calcular la longitud, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Cerrar la expresión entre paréntesis con la tecla ENT y finalizar la introducción con la tecla END

### Ejemplo: calcular longitud desde QS15

```
37 Q52 = STRLEN ( SRC_QS15 )
```



## Comparar orden alfabético

Con la función **STRCOMP** se puede comparar el orden alfabético de parámetros de string.



- ▶ Seleccionar funciones de parámetros Q



- ▶ Seleccionar la función FORMEL
- ▶ Introducir el número del parámetro Q, en el cual el TNC debe memorizar el resultado comparativo , confirmar con la tecla ENT



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys



- ▶ Seleccionar la función para comparar parámetros de cadenas de texto
- ▶ Introducir el número del primer parámetro QS a comparar por el TNC, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Introducir el número del segundo parámetro QS a comparar por el TNC, confirmar con la tecla ENT
- ▶ Cerrar la expresión entre paréntesis con la tecla ENT y finalizar la introducción con la tecla END



El TNC emite de nuevo los siguientes resultados:

- **0**: los parámetros QS comparados son idénticos
- **+1**: el primer parámetro QS se encuentra alfabéticamente **antes** del segundo parámetro QS
- **-1**: el primer parámetro QS se encuentra alfabéticamente **después** del segundo parámetro QS

### Ejemplo: comparae el orden alfabético de QS12 y QS14

```
37 Q52 = STRCOMP ( SRC_QS12 SEA_QS14 )
```



## 8.12 Parámetros Q predeterminados

El TNC memoriza valores en los parámetros Q100 a Q199. A los parámetros Q se les asignan:

- Valores del PLC
- Indicaciones sobre la herramienta y el cabezal
- Indicaciones sobre el estado de funcionamiento
- Resultados de medición desde ciclos de palpación, etc.

El TNC registra los parámetros Q preasignados Q108, Q114 y Q115 - Q117 en la unidad métrica correspondiente del programa actual.



Los parámetros Q preasignados (parámetros QS) entre **Q100 y Q199 (QS100 y QS199)** no deben utilizarse en programas NC como parámetros de cálculo, de lo contrario, pueden ocasionarse efectos no deseados.

### Valores del PLC: Q100 a Q107

El TNC emplea los parámetros Q100 a Q107, para poder aceptar valores del PLC en un programa NC.

### Radio de la hta. activo: Q108

El valor activo del radio de la herramienta se asigna a Q108. Q108 se compone de:

- Radio R de la hta. (tabla de htas. o frase **TOOL DEF**)
- Valor delta DR de la tabla de htas.
- Valor delta DR de la frase **TOOL CALL**



El TNC también memoriza el radio activo de la herramienta también después de una interrupción de corriente.



**Eje de la herramienta: Q109**

El valor del parámetro Q109 depende del eje actual de la hta.:

Eje de la herramienta	Valor del parámetro
Sin definición del eje de la hta.	Q109 = -1
Eje X	Q109 = 0
Eje Y	Q109 = 1
Eje Z	Q109 = 2
Eje U	Q109 = 6
V eje	Q109 = 7
Eje W	Q109 = 8

**Estado del cabezal: Q110**

El valor del parámetro Q110 depende de la última función auxiliar M programada para el cabezal:

Función M	Valor del parámetro
Estado del cabezal no definido	Q110 = -1
M3: cabezal conectado, sentido horario	Q110 = 0
M4: cabezal conectado, sentido antihorario	Q110 = 1
M5 después de M3	Q110 = 2
M5 después de M4	Q110 = 3

**Estado del refrigerante: Q111**

Función M	Valor del parámetro
M8: refrigerante conectado	Q111 = 1
M9: refrigerante desconectado	Q111 = 0

**Factor de solapamiento: Q112**

El TNC asigna a Q112 el factor de solapamiento en el fresado de cajas (pocketOverlap).



## Indicación de cotas en el programa: Q113

Durante las imbricaciones con PGM CALL, el valor del parámetro Q113 depende de las indicaciones de cotas del programa principal que llama a otros programas.

Indicación de cotas del pgm principal	Valor del parámetro
Sistema métrico (mm)	Q113 = 0
Sistema en pulgadas (pulg.)	Q113 = 1

## Longitud de la herramienta: Q114

A Q114 se le asigna el valor actual de la longitud de la herramienta.



El TNC también memoriza la longitud activa de la herramienta también después de una interrupción de corriente.

## Coordenadas después de la palpación durante la ejecución del pgm

Después de realizar una medición con un palpador, los parámetros Q115 a Q119 contiene las coordenadas de la posición del cabezal en el momento de la palpación. Las coordenadas se refieren al punto de referencia activado en el modo de funcionamiento Manual.

Para estas coordenadas no se tienen en cuenta la longitud del vástago y el radio de la bola de palpación.

Eje de coordenadas	Valor del parámetro
Eje X	Q115
Eje Y	Q116
Eje Z	Q117
Eje IV Eje Depende de la máquina	Q118
Eje V Depende de la máquina	Q119



**Diferencia entre el valor real y el valor nominal en la medición automática de htas. con el TT 130**

<b>Desviación real/nominal</b>	<b>Valor del parámetro</b>
Longitud de la herramienta	Q115
Radio de la herramienta	Q116

**Inclinación del plano de mecanizado con ángulos matemáticos; coordenadas calculadas por el TNC para ejes giratorios**

<b>Coordenadas</b>	<b>Valor del parámetro</b>
Eje A	Q120
Inclinar el eje B	Q121
Eje C	Q122



## Resultados de medición de ciclos de palpación (véase también el Modo de Empleo de Ciclos de Palpación)

Valores reales medidos	Valor del parámetro
Angulo de una recta	Q150
Centro en el eje principal	Q151
Centro en el eje transversal	Q152
Diámetro	Q153
Longitud de la cajera	Q154
Anchura de la cajera	Q155
Longitud del eje seleccionado en el ciclo	Q156
Posición del eje intermedio	Q157
Angulo del eje A	Q158
Angulo del eje B	Q159
Coordenada del eje seleccionado en el ciclo	Q160

Desviación calculada	Valor del parámetro
Centro en el eje principal	Q161
Centro en el eje transversal	Q162
Diámetro	Q163
Longitud de la cajera	Q164
Anchura de la cajera	Q165
Longitud medida	Q166
Posición del eje intermedio	Q167

Ángulo en el espacio determinado	Valor del parámetro
Giro alrededor del eje A	Q170
Giro alrededor del eje B	Q171
Giro alrededor del eje C	Q172



Estado de la pieza	Valor del parámetro
Bien	Q180
Precisa postmecanizado	Q181
Rechazada	Q182

Desviación medida con el ciclo 440	Valor del parámetro
Eje X	Q185
Eje Y	Q186
Eje Z	Q187
Marca para ciclos	Q188

Medición de herramienta con láser BLUM	Valor del parámetro
Reservado	Q190
Reservado	Q191
Reservado	Q192
Reservado	Q193

Reservado para uso interno	Valor del parámetro
Marca para ciclos	Q195
Marca para ciclos	Q196
Marca para ciclos (figuras de mecanizado)	Q197
Número del último ciclo de medición activo	Q198

Estado de la medición de htas. con TT	Valor del parámetro
Herramienta dentro de la tolerancia	Q199 = 0,0
Herramienta desgastada (LTOL/RTOL sobrepasado)	Q199 = 1,0
Herramienta rota (LBREAK/RBREAK sobrepasado)	Q199 = 2,0

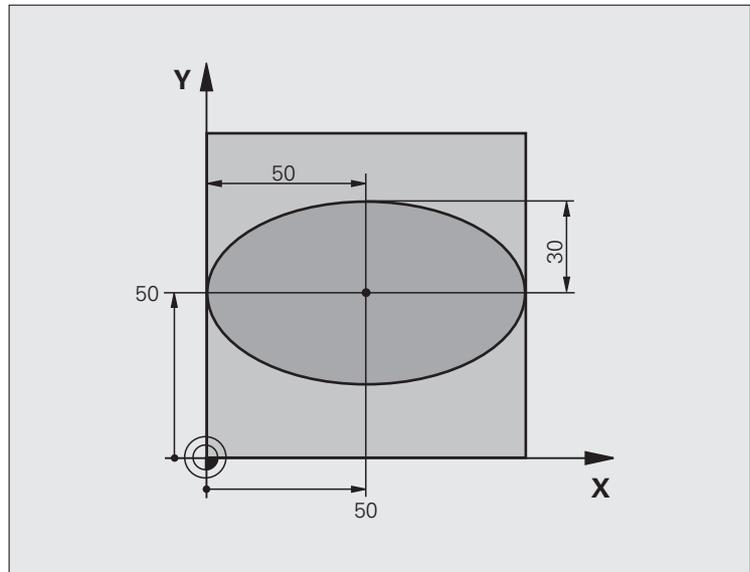


## 8.13 Ejemplos de programación

### Ejemplo: Elipse

Desarrollo del programa

- El contorno de las elipses se realiza por medio de muchas pequeñas rectas (definible mediante Q7) Cuantos más puntos se calculen más cortas serán las rectas y más suave la curva.
- El sentido del mecanizado se determina mediante el ángulo inicial y el ángulo final en el plano:  
 Dirección del mecanizado en sentido horario:  
 Ángulo inicial > Ángulo final  
 Dirección del mecanizado en sentido antihorario:  
 Ángulo inicial < Ángulo final
- No se tiene en cuenta el radio de la hta.



<b>0 BEGIN PGM ELLIPSE MM</b>	
<b>1 FN 0: Q1 = +50</b>	Centro eje X
<b>2 FN 0: Q2 = +50</b>	Centro eje Y
<b>3 FN 0: Q3 = +50</b>	Semieje X
<b>4 FN 0: Q4 = +30</b>	Semieje Y
<b>5 FN 0: Q5 = +0</b>	Ángulo inicial en el plano
<b>6 FN 0: Q6 = +360</b>	Ángulo final en el plano
<b>7 FN 0: Q7 = +40</b>	Número de pasos de cálculo
<b>8 FN 0: Q8 = +0</b>	Posición angular de la elipse
<b>9 FN 0: Q9 = +5</b>	Profundidad de fresado
<b>10 FN 0: Q10 = +100</b>	Avance al profundizar
<b>11 FN 0: Q11 = +350</b>	Avance de fresado
<b>12 FN 0: Q12 = +2</b>	Distancia de seguridad para posicionamiento previo
<b>13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20</b>	Definición de la pieza en bruto
<b>14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	
<b>15 TOOL CALL 1 Z S4000</b>	Llamada a una herramienta
<b>16 L Z+250 RO FMAX</b>	Retirar la herramienta
<b>17 CALL LBL 10</b>	Llamada al mecanizado



## 8.13 Ejemplos de programación

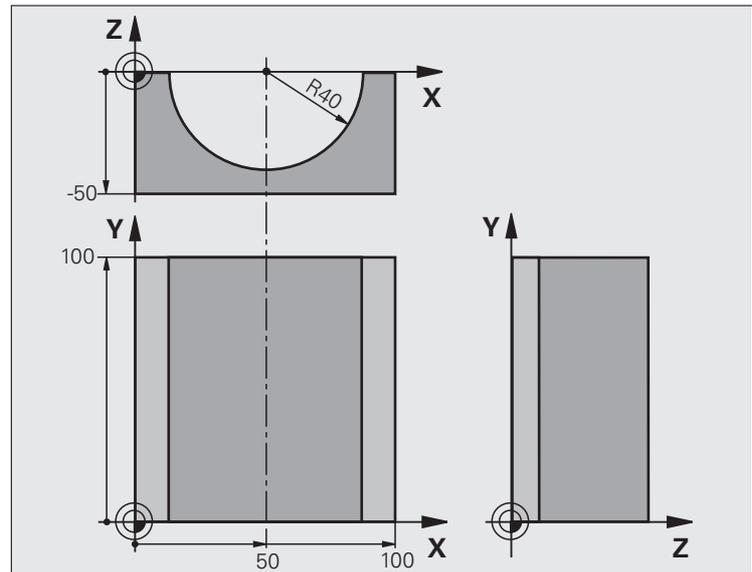
18 L Z+100 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
19 LBL 10	Subprograma 10: Mecanizado
20 CYCL DEF 7.0 PUNTO CERO	Desplazar el punto cero al centro de la elipse
21 CYCL DEF 7.1 X+Q1	
22 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
23 CYCL DEF 10.0 GIRO	Calcular la posición angular en el plano
24 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
25 Q35 = (Q6 - Q5) / Q7	Calcular el paso angular
26 Q36 = Q5	Copiar el ángulo inicial
27 Q37 = 0	Iniciar el contador de tramos de fresado (cortes)
28 Q21 = Q3 * COS Q36	Calcular la coordenada X del punto inicial
29 Q22 = Q4 * SIN Q36	Calcular la coordenada Y del punto inicial
30 L X+Q21 Y+Q22 R0 FMAX M3	Llegada al punto inicial en el plano
31 L Z+Q12 R0 FMAX	Posicionamiento previo a la distancia de seguridad en el eje de hta.
32 L Z-Q9 R0 FQ10	Desplazamiento a la profundidad de mecanizado
33 LBL 1	
34 Q36 = Q36 + Q35	Actualización del ángulo
35 Q37 = Q37 + 1	Actualización del contador de tramos de fresado (cortes)
36 Q21 = Q3 * COS Q36	Calcular la coordenada X actual
37 Q22 = Q4 * SIN Q36	Calcular la coordenada Y actual
38 L X+Q21 Y+Q22 R0 FQ11	Llegada al siguiente punto
39 FN 12: IF +Q37 LT +Q7 GOTO LBL 1	Pregunta si no esta terminado, si es sí salto a LBL 1
40 CYCL DEF 10.0 GIRO	Anular el giro
41 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
42 CYCL DEF 7.0 PUNTO CERO	Anular el desplazamiento del punto cero
43 CYCL DEF 7.1 X+0	
44 CYCL DEF 7.2 Y+0	
45 L Z+Q12 R0 FMAX	Llegada a la distancia de seguridad
46 LBL 0	Final del subprograma
47 END PGM ELLIPSE MM	



## Ejemplo: Cilindro concavo con fresa esférica

Desarrollo del programa

- El programa sólo funciona con fresa radial, la longitud de la hta. se refiere al centro de la bola
- El contorno del cilindro se realiza por medio de muchas pequeñas rectas (definible mediante Q13) Cuantos más puntos se definan, mejor será el contorno.
- El cilindro se fresa en tramos longitudinales (aquí: paralelos al eje Y)
- El sentido del fresado se determina mediante el ángulo inicial y el ángulo final en el espacio:  
 Dirección del mecanizado en sentido horario:  
 Ángulo inicial > Ángulo final  
 Dirección del mecanizado en sentido antihorario:  
 Ángulo inicial < Ángulo final
- El radio de la hta. se corrige automáticamente



0 BEGIN PGM ZYLIN MM	
1 FN 0: Q1 = +50	Centro eje X
2 FN 0: Q2 = +0	Centro eje Y
3 FN 0: Q3 = +0	Centro eje Z
4 FN 0: Q4 = +90	Ángulo inicial en el espacio (plano Z/X)
5 FN 0: Q5 = +270	Ángulo final en el espacio (plano Z/X)
6 FN 0: Q6 = +40	Radio del cilindro
7 FN 0: Q7 = +100	Longitud del cilindro
8 FN 0: Q8 = +0	Posición angular en el plano X/Y
9 FN 0: Q10 = +5	Sobremedida del radio del cilindro
10 FN 0: Q11 = +250	Avance al profundizar
11 FN 0: Q12 = +400	Avance de fresado
12 FN 0: Q13 = +90	Número de pasos
13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-50	Definición de la pieza en bruto
14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
15 TOOL CALL 1 Z S4000	Llamada a la herramienta
16 L Z+250 R0 FMAX	Retirar la herramienta
17 CALL LBL 10	Llamada al mecanizado
18 FN 0: Q10 = +0	Anular la sobremedida
19 CALL LBL 10	Llamada al mecanizado

## 8.13 Ejemplos de programación

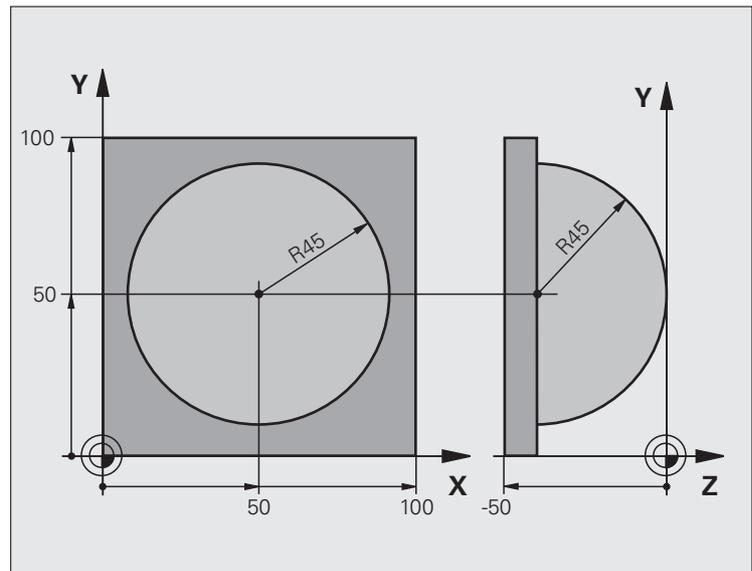
20 L Z+100 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
21 LBL 10	Subprograma 10: Mecanizado
22 Q16 = Q6 - Q10 - Q108	Calcular la sobremedida y la hta. en relación al radio del cilindro
23 FN 0: Q20 = +1	Iniciar el contador de tramos de fresado (cortes)
24 FN 0: Q24 = +Q4	Copiar el ángulo en el espacio (plano Z/X)
25 Q25 = (Q5 - Q4) / Q13	Calcular el paso angular
26 CYCL DEF 7.0 PUNTO CERO	Desplazar el punto cero al centro del cilindro (eje X)
27 CYCL DEF 7.1 X+Q1	
28 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
29 CYCL DEF 7.3 Z+Q3	
30 CYCL DEF 10.0 GIRO	Calcular la posición angular en el plano
31 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
32 L X+0 Y+0 R0 FMAX	Posicionamiento previo en el plano en el centro del cilindro
33 L Z+5 R0 F1000 M3	Posicionamiento previo en el eje del cabezal
34 LBL 1	
35 CC Z+0 X+0	Fijar el polo en el plano Z/X
36 LP PR+Q16 PA+Q24 FQ11	Llegada a la pos. inicial sobre el cilindro, profundización inclinada en la pieza
37 L Y+Q7 R0 FQ12	Tramo longitudinal en la dirección Y+
38 FN 1: Q20 = +Q20 + +1	Actualización del contador de tramos de fresado (cortes)
39 FN 1: Q24 = +Q24 + +Q25	Actualización del ángulo en el espacio
40 FN 11: IF +Q20 GT +Q13 GOTO LBL 99	Pregunta si esta terminado, en caso afirmativo salto al final
41 LP PR+Q16 PA+Q24 FQ11	Aproximación al "arco" para el siguiente tramo longitudinal
42 L Y+0 R0 FQ12	Tramo longitudinal en la dirección Y-
43 FN 1: Q20 = +Q20 + +1	Actualización del contador de tramos de fresado (cortes)
44 FN 1: Q24 = +Q24 + +Q25	Actualización del ángulo en el espacio
45 FN 12: IF +Q20 LT +Q13 GOTO LBL 1	Pregunta si no esta terminado, si es sí salto a LBL 1
46 LBL 99	
47 CYCL DEF 10.0 GIRO	Anular el giro
48 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
49 CYCL DEF 7.0 PUNTO CERO	Anular el desplazamiento del punto cero
50 CYCL DEF 7.1 X+0	
51 CYCL DEF 7.2 Y+0	
52 CYCL DEF 7.3 Z+0	
53 LBL 0	Final del subprograma
54 END PGM ZYLIN	



## Ejemplo: Esfera convexa con fresa cilíndrica

Desarrollo del programa

- El programa sólo funciona con una fresa cónica
- El contorno de la esfera se define mediante muchas rectas pequeñas (plano Z/X, se define mediante Q14). Cuando más pequeño sea el paso angular mejor se define el contorno.
- El número de pasos se determina mediante el paso angular en el plano (mediante Q18)
- La esfera se fresa en pasos 3D de abajo hacia arriba
- El radio de la hta. se corrige automáticamente



0 BEGIN PGM KUGEL MM

1 FN 0: Q1 = +50

Centro eje X

2 FN 0: Q2 = +50

Centro eje Y

3 FN 0: Q4 = +90

Ángulo inicial en el espacio (plano Z/X)

4 FN 0: Q5 = +0

Ángulo final en el espacio (plano Z/X)

5 FN 0: Q14 = +5

Paso angular en el espacio

6 FN 0: Q6 = +45

Radio de la esfera

7 FN 0: Q8 = +0

Ángulo inicial en la posición de giro en el plano X/Y

8 FN 0: Q9 = +360

Ángulo final en la posición de giro en el plano X/Y

9 FN 0: Q18 = +10

Paso angular en el plano X/Y para desbaste

10 FN 0: Q10 = +5

Sobremedida del radio de la esfera para el desbaste

11 FN 0: Q11 = +2

Distancia de seguridad para posicionamiento previo en el eje de hta.

12 FN 0: Q12 = +350

Avance de fresado

13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-50

Definición de la pieza en bruto

14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0

15 TOOL CALL 1 Z S4000

Llamada a la herramienta

16 L Z+250 R0 FMAX

Retirar la herramienta

## 8.13 Ejemplos de programación

17 CALL LBL 10	Llamada al mecanizado
18 FN 0: Q10 = +0	Anular la sobremedida
19 FN 0: Q18 = +5	Paso angular en el plano X/Y para el acabado
20 CALL LBL 10	Llamada al mecanizado
21 L Z+100 R0 FMAX M2	Retirar la herramienta, final del programa
22 LBL 10	Subprograma 10: Mecanizado
23 FN 1: Q23 = +Q11 + +Q6	Cálculo de la coordenada Z para el posicionamiento previo
24 FN 0: Q24 = +Q4	Copiar el ángulo en el espacio (plano Z/X)
25 FN 1: Q26 = +Q6 + +Q108	Corregir el radio de la espera para el posicionamiento previo
26 FN 0: Q28 = +Q8	Copiar la posición de giro en el plano
27 FN 1: Q16 = +Q6 + -Q10	Tener en cuenta la sobremedida en el radio de la esfera
28 CYCL DEF 7.0 PUNTO CERO	Desplazamiento del punto cero al centro de la esfera
29 CYCL DEF 7.1 X+Q1	
30 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
31 CYCL DEF 7.3 Z+0	
32 CYCL DEF 10.0 GIRO	Cálculo del ángulo inicial de la posición de giro en el plano
33 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
34 LBL 1	Posicionamiento previo en el eje del cabezal
35 CC X+0 Y+0	Fijar el polo en el plano X/Y para el posicionamiento previo
36 LP PR+Q26 PA+Q8 R0 FQ12	Posicionamiento previo en el plano
37 CC Z+0 X+Q108	Fijar el polo en el plano Z/X para desplazar el radio de la hta.
38 L Y+0 Z+0 FQ12	Desplazamiento a la profundidad deseada



39 LBL 2	
40 LP PR+Q6 PA+Q24 FQ12	Desplazar hacia arriba el "arco" aproximado
41 FN 2: Q24 = +Q24 - +Q14	Actualización del ángulo en el espacio
42 FN 11: IF +Q24 GT +Q5 GOTO LBL 2	Pregunta si el arco está terminado, si no retroceso a LBL 2
43 LP PR+Q6 PA+Q5	Llegada al ángulo final en el espacio
44 L Z+Q23 RO F1000	Retroceso según el eje de la hta.
45 L X+Q26 RO FMAX	Posicionamiento previo para el siguiente arco
46 FN 1: Q28 = +Q28 + +Q18	Actualización de la posición de giro en el plano
47 FN 0: Q24 = +Q4	Anular el ángulo en el espacio
48 CYCL DEF 10.0 GIRO	Activar la nueva posición de giro
49 CYCL DEF 10.0 ROT+Q28	
50 FN 12: IF +Q28 LT +Q9 GOTO LBL 1	
51 FN 9: IF +Q28 EQU +Q9 GOTO LBL 1	Pregunta si no está terminado, en caso afirmativo salto al LBL 1
52 CYCL DEF 10.0 GIRO	Anular el giro
53 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
54 CYCL DEF 7.0 PUNTO CERO	Anular el desplazamiento del punto cero
55 CYCL DEF 7.1 X+0	
56 CYCL DEF 7.2 Y+0	
57 CYCL DEF 7.3 Z+0	
58 LBL 0	Final del subprograma
59 END PGM CILINDRO MM	







# 9

**Programación:  
funciones-auxiliares**



## 9.1 Introducción de funciones auxiliares M y STOP

### Nociones básicas

Con las funciones auxiliares del TNC, llamadas también funciones M se controla

- la ejecución del programa, p.ej. una interrupción de la ejecución
- las funciones de la máquina, como la conexión y desconexión del giro del cabezal y el refrigerante
- en el comportamiento de la herramienta en la trayectoria



El constructor de la máquina puede validar ciertas funciones auxiliares que no se describen en este manual. Rogamos consulte el manual de la máquina.

Es posible introducir un máximo de dos funciones auxiliares M al final de una frase de posicionamiento o también en una frase separada. El TNC indica entonces el diálogo: **¿Función auxiliar M?**

Normalmente en el diálogo se indica el número de la función auxiliar. En algunas funciones auxiliares se continúa con el diálogo para poder indicar parámetros de dicha función.

En los modos de funcionamiento Manual y Volante electrónico se introducen las funciones auxiliares por medio de la softkey M.



Tener en cuenta que algunas funciones auxiliares son efectivas al principio de una frase de posicionamiento, otras al final, independientemente de la secuencia en la que estén en la frase NC correspondiente.

Las funciones auxiliares se activan a partir de la frase en la cual son llamadas.

Algunas funciones auxiliares sólo actúan en la frase en la cual han sido programadas. Cuando la función auxiliar no es efectiva sólo por frases, se la debe anular nuevamente en una frase siguiente con función M separada, o el TNC la anulará automáticamente en el final del programa.

### Introducción de una función auxiliar en una frase STOP

Una frase de STOP programada interrumpe la ejecución del programa o el test del programa, p.ej. para comprobar una herramienta. En una frase de STOP se puede programar una función auxiliar M:



- ▶ Programación de una interrupción en la ejecución del programa: pulsar la tecla STOP
- ▶ Introducir la función auxiliar M

Ejemplo de frases NC

**87 STOP M6**



## 9.2 Funciones auxiliares para el control de la ejecución del programa, cabezal y refrigerante

### Resumen

M	Funcionamiento	Actúa al	Inicio de la frase	final de la frase
M0	PARADA de la ejecución del programa PARADA del cabezal Refrigerante DESCONECTADO			■
M1	PARADA opcional de la ejecución del programa PARADA del cabezal Refrigerante DESCONECTADO			■
M2	PARADA de la ejecución del programa PARADA del cabezal Refrigerante desconectado Salto a la frase 1 Borrado de la visualización de estados (depende de parámetros de máquina <b>clearMode</b> )			■
M3	Cabezal CONECTADO en sentido horario		■	
M4	Cabezal CONECTADO en sentido antihorario		■	
M5	PARADA del cabezal			■
M6	Cambio de herramienta PARADA del cabezal PARADA en la ejecución del programa			■
M8	Refrigerante CONECTADO		■	
M9	Refrigerante DESCONECTADO			■
M13	Cabezal CONECTADO en sentido horario Refrigerante CONECTADO		■	
M14	Cabezal CONECTADO en sentido antihorario Refrigerante conectado		■	
M30	Como M2			■



## 9.3 Funciones auxiliares para la indicación de coordenadas

### Programación de coordenadas referidas a la máquina: M91/M92

#### Punto cero de la regla

En las reglas la marca de referencia indica la posición del punto cero de la misma.

#### Punto cero de la máquina

El punto cero de la máquina se precisa para:

- fijar los límites de desplazamiento (finales de carrera de software)
- llegar a posiciones fijas de la máquina (p.ej. posición para el cambio de herramienta)
- fijar un punto de referencia en la pieza

El constructor de la máquina introduce para cada eje la distancia desde el punto cero de la máquina al punto cero de la regla en un parámetro de máquina.

#### Comportamiento estándar

El TNC refiere las coordenadas al punto cero de la pieza Véase "Fijación del punto de referencia sin palpador 3D" en pág. 374.

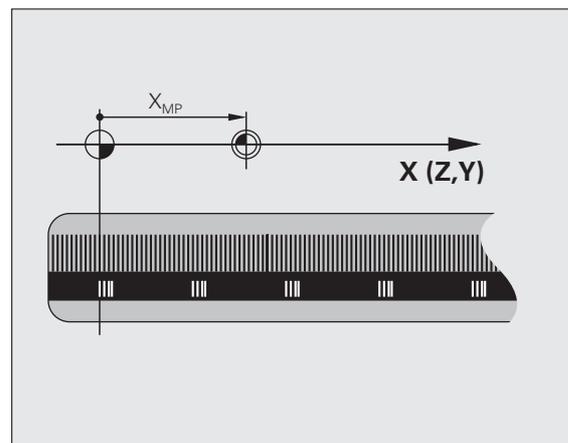
#### Comportamiento con M91 - Punto cero de la máquina

Cuando en una frase de posicionamiento las coordenadas se refieren al punto cero de la máquina, se introduce en dicha frase M91.



Si se programan coordenadas incrementales en una frase M91, estas coordenadas se referirán a la última posición M91 programada. Si el programa NC activo no hay programada ninguna posición M91 programada, la coordenadas se referirán entonces a la posición actual de la herramienta.

El TNC indica los valores de coordenadas referidos al punto cero de la máquina. En la visualización de estados se conecta la visualización de coordenadas a REF, Véase "Visualización de estado" en pág. 65.



## Comportamiento con M92 - Punto de referencia de la máquina



Además del punto cero de la máquina el constructor de la máquina también puede determinar otra posición fija de la máquina (punto de ref. de la máquina).

El constructor de la máquina determina para cada eje la distancia del punto de ref. de la máquina al punto cero de la misma (véase el manual de la máquina).

Cuando en las frases de posicionamiento las coordenadas se deban referir al punto de referencia de la máquina, deberá introducirse en dichas frases M92.



Con M91 o M92 el TNC también realiza correctamente la corrección de radio. Sin embargo **no** se tiene en cuenta la longitud de la herramienta.

### Funcionamiento

M91 y M92 sólo funcionan en las frases de posicionamiento en las cuales está programada M91 o M92.

M91 y M92 se activan al inicio de la frase.

### Punto de referencia de la pieza

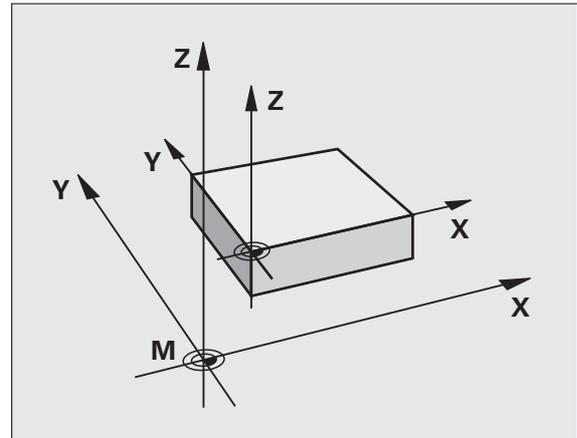
Cuando las coordenadas deban referirse siempre al punto cero de la máquina, se puede bloquear la fijación del punto de referencia para uno o varios ejes.

Cuando está bloqueada la fijación del punto de referencia para todos los ejes, el TNC ya no muestra la softkey FIJAR PTO. REF en el modo de funcionamiento Manual.

La figura indica sistemas de coordenadas con puntos cero de la máquina y de la pieza.

### M91/M92 en el modo de funcionamiento Test del programa

Para poder simular también gráficamente los movimientos M91/M92, se activa la supervisión del espacio de trabajo visualizando la pieza en bruto en relación al punto de referencia fijado, Véase "Mostrar pieza en bruto en el espacio de mecanizado (opción de Software Advanced graphic features)" en pág. 417.



### Aproximación a las posiciones en un sistema de coordenadas no inclinado con plano inclinado de mecanizado activado: M130

#### Comportamiento standard en un plano de mecanizado inclinado

Las coordenadas en las frases de posicionamiento se refieren al sistema de coordenadas inclinado.

#### Comportamiento con M130

Las coordenadas de frases lineales cuando está activado el plano de trabajo inclinado se refieren al sistema de coordenadas de la pieza sin inclinar

Entonces el TNC posiciona la hta. (inclinada) sobre la coordenada programada en el sistema sin inclinar.



#### ¡Atención: Peligro de colisión!

Las siguientes frases de posicionamiento o ciclos de mecanizado se vuelven a ejecutar en un sistema de coordenadas inclinado, lo que en ciclos de mecanizado con posicionamiento previo absoluto puede causar problemas.

La función M130 sólo se permite si la función inclinar plano de mecanizado se encuentra activa.

#### Funcionamiento

M130 actúa por frases en rectas sin corrección del radio de la herramienta.



## 9.4 Funciones auxiliares para el comportamiento en trayectoria

### Mecanizado de pequeños escalones de un contorno: M97

#### Comportamiento estándar

El TNC añade en las esquinas exteriores un círculo de transición. En escalones pequeños del contorno, la herramienta dañaría el contorno.

El TNC interrumpe en dichas posiciones la ejecución del programa y emite el aviso de error "Radio de herramienta muy grande".

#### Comportamiento con M97

El TNC calcula un punto de intersección en la trayectoria del contorno, como en esquinas interiores, y desplaza la herramienta a dicho punto.

M97 se programa en la frase en la cual está determinado el punto exterior de la esquina.



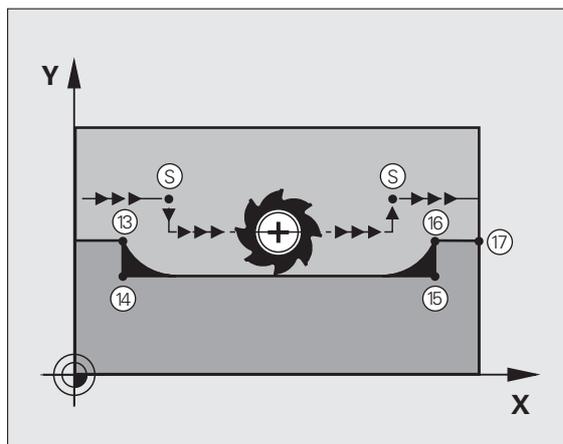
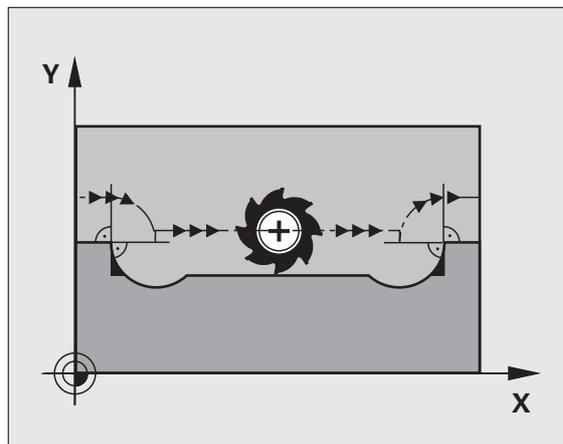
¡En lugar de **M97** debería utilizarse la función **M120 LA** que es sustancialmente más potente. Ver "Cálculo previo del contorno con corrección de radio (LOOK AHEAD): M120 (opción de software Miscellaneous functions)" en pág. 310!

#### Funcionamiento

M97 actúa sólo en la frase del programa en la que está programada.



Con M97 la esquina del contorno no se mecaniza completamente. Si es preciso habrá que mecanizarla posteriormente con una herramienta más pequeña.



### Ejemplo de frases NC

5 T00L DEF L ... R+20	Radio de herramienta grande
...	
13 L X... Y... R... F... M97	Llegada al punto 13 del contorno
14 L IY-0.5 ... R... F...	Mecanizado de pequeños escalones 13 y 14
15 L IX+100 ...	Llegada al punto 15 del contorno
16 L IY+0.5 ... R... F... M97	Mecanizado de pequeños escalones 15 y 16
17 L X... Y...	Llegada al punto 17 del contorno



## Mecanizado completo de esquinas abiertas del contorno: M98

### Comportamiento estándar

El TNC calcula en las esquinas interiores el punto de intersección de las trayectorias de fresado y desplaza la herramienta a partir de dicho punto en una nueva dirección.

Cuando el contorno está abierto en las esquinas, el mecanizado es incompleto:

### Comportamiento con M98

Con la función auxiliar M98 el TNC desplaza la herramienta hasta que cada punto del contorno esté realmente mecanizado:

### Funcionamiento

M98 sólo funciona en las frases del programa en las que ha sido programada.

M98 actúa al final de la frase.

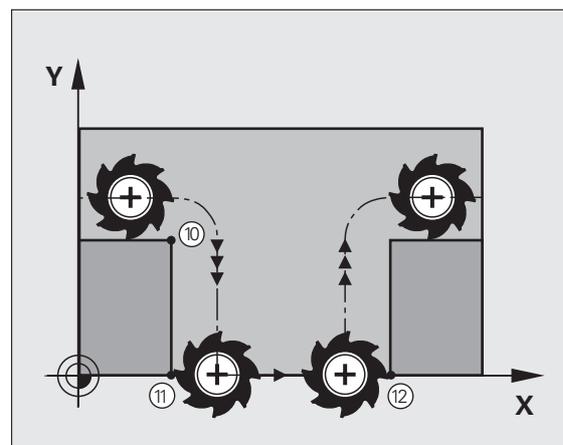
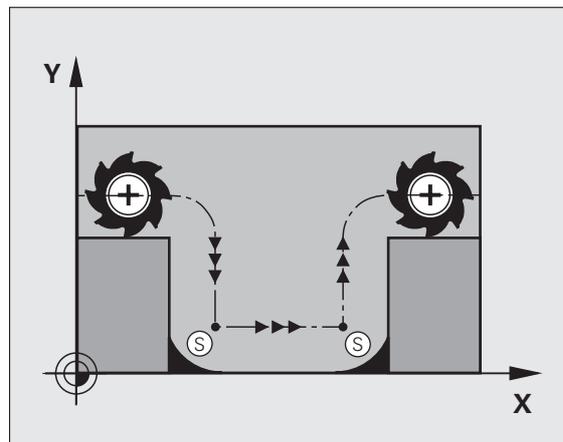
### Ejemplo de frases NC

Sobrepasar sucesivamente los puntos 10, 11 y 12 del contorno:

```
10 L X... Y... RL F
```

```
11 L X... IY... M98
```

```
12 L IX+ ...
```



## Factor de avance para movimientos de profundización: M103

### Comportamiento estándar

El TNC desplaza la herramienta con el último avance programado independientemente de la dirección de desplazamiento.

### Comportamiento con M103

El TNC reduce el avance cuando la herramienta se desplaza en la dirección negativa del eje de la hta. El avance al insertar FZMAX se calcula a partir del último avance programado FPROG y un factor F%:

$$FZMAX = FPROG \times F\%$$

### Introducción de M103

Cuando se introduce M103 en una frase de posicionamiento, el diálogo del TNC pregunta por el factor F.

### Funcionamiento

M103 actúa al principio de la frase.

M103 se anula programado de nuevo M103 pero sin factor



M103 tiene efecto también con el plano de mecanizado inclinado activo. La reducción del avance tiene efecto entonces durante el desplazamiento en dirección negativa del eje de la herramienta **inclinado**.

### Ejemplo de frases NC

El avance al profundizar es el 20% del avance en el plano.

...	Avance real (mm/min):
17 L X+20 Y+20 RL F500 M103 F20	500
18 L Y+50	500
19 L IZ-2.5	100
20 L IY+5 IZ-5	141
21 L IX+50	500
22 L Z+5	500



## Avance en milímetros/vueltas del cabezal M136

### Comportamiento estándar

El TNC desplaza la herramienta a la velocidad de avance F en mm/min determinada en el programa.

### Comportamiento con M136



En programas de pulgadas no es posible combinar la función auxiliar M136 con la alternativa de avance FU recientemente introducida.

Con M136 activa, el cabezal no debe estar regulado.

Con M136 el TNC no desplaza la herramienta en mm/min sino con el avance F en mm/vuelta del cabezal determinado en el programa. Si se modifica el número de revoluciones mediante el potenciómetro de override del cabezal, el TNC ajusta automáticamente el avance.

### Funcionamiento

M136 se activa al inicio de la frase.

M136 se anula programando M137.

## Avance en arcos de círculo: M109/M110/M111

### Comportamiento estándar

El TNC relaciona la velocidad de avance programada respecto a la trayectoria del centro de la herramienta.

### Comportamiento en arcos de círculo con M109

El TNC mantiene constante el avance de la cuchilla de la herramienta en los mecanizados interiores y exteriores de los arcos de círculo.

### Comportamiento en arcos de círculo con M110

El TNC mantiene constante el avance en el mecanizado interior de arcos de círculo. En un mecanizado exterior de arcos de círculo, no actúa ningún ajuste del avance.



Si se define M109 o bien M110 con un valor superior a 200 antes de la llamada al ciclo de mecanizado, el ajuste del avance actúa también en los arcos de círculo dentro de ciclos de mecanizado. Al final o cuando se interrumpe un ciclo de mecanizado se reproduce de nuevo el estado original.

### Funcionamiento

M109 y M110 actúan al principio de la frase. M109 y M110 se anulan con M111.



## Cálculo previo del contorno con corrección de radio (LOOK AHEAD): M120 (opción de software Miscellaneous functions)

### Comportamiento estándar

Cuando el radio de la herramienta es mayor a un escalón del contorno con corrección de radio, el TNC interrumpe la ejecución del programa e indica un aviso de error. M97 Ver “Mecanizado de pequeños escalones de un contorno: M97” en pág. 305 evita el aviso de error, pero causa una marca en la pieza y además desplaza la esquina.

En los rebajes pueden producirse daños en el contorno.

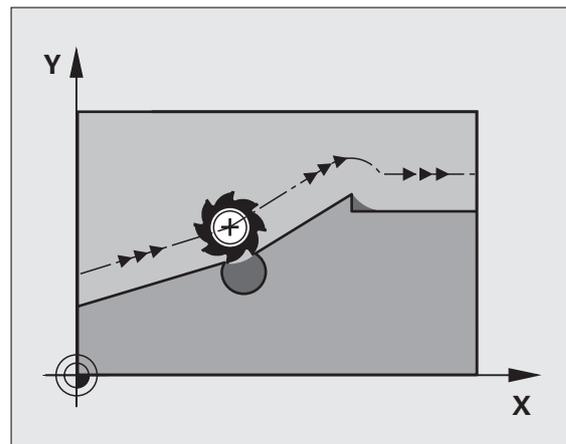
### Comportamiento con M120

El TNC comprueba los rebajes y salientes de un contorno con corrección de radio y hace un cálculo previo de la trayectoria de la herramienta a partir de la frase actual. No se mecanizan las zonas en las cuales la hta. puede perjudicar el contorno (representadas en la figura en color oscuro). M120 también se puede emplear para calcular la corrección de radio de la herramienta a los datos de la digitalización o los datos elaborados en un sistema de programación externo. De esta forma se pueden compensar desviaciones del radio teórico de la herramienta.

El número de frases (máximo 99) que el TNC calcula previamente se determina con LA (en inglés **L**ook **A**head: prever) detrás de M120. Cuanto mayor sea el número de frases preseleccionadas que el TNC debe calcular previamente, más lento será el proceso de las frases.

### Introducción

Cuando se introduce M120 en una frase de posicionamiento, el TNC sigue el diálogo para dicha frase y pregunta por el número de frases precalculadas LA.



### Funcionamiento

M120 deberá estar en una frase NC que tenga corrección de radio **RL** ó **RR**. M120 actúa a partir de dicha frase hasta que

- se elimina la corrección de radio con **R0**
- Programar M120 LA0
- Se programa M120 sin LA
- Llamar con **PGM CALL** a otro programa
- se inclinan planos de mecanizado con el ciclo **19** o con la función PLANE

M120 actúa al principio de la frase.

### Limitaciones

- La reentrada en un contorno tras la parada externa/interna se lleva a cabo con la función AVANCE A FRASE N. Antes de iniciar un proceso hasta una frase, debe anularse M120, de lo contrario el TNC emite un aviso de error
- Cuando se utilizan las funciones **RND** y **CHF** las frases delante y detrás de **RND** ó **CHF** sólo pueden contener las coordenadas del plano de mecanizado.
- Cuando se llega al contorno tangencialmente se debe utilizar la función APPR LCT; la frase con APPR LCT sólo puede contener las coordenadas del plano de mecanizado
- Cuando se sale tangencialmente del contorno se utiliza la función DEP LCT; la frase con DEP LCT sólo puede contener las coordenadas del plano de mecanizado
- Antes de la utilización de las siguientes funciones se debe cancelar M120 y la corrección del radio:
  - ciclo **32** Tolerancia
  - ciclo **19** Plano de mecanizado
  - Función PLANE
  - M114
  - M128



## Superposición de posicionamientos del volante durante la ejecución de un programa: M118 (opción de Software Miscellaneous functions)

### Comportamiento estándar

El TNC desplaza la herramienta en los modos de funcionamiento de ejecución del programa tal y como se determina en el programa de mecanizado.

### Comportamiento con M118

Con M118 se pueden realizar correcciones manualmente con el volante durante la ejecución del programa. Para ello se programa M118 y se introduce un valor específico en mm (eje lineal o giratorio)

### Introducción

Cuando se introduce M118 en una frase de posicionamiento, el TNC continúa con el diálogo y pregunta por los valores específicos de cada eje. Para la introducción de las coordenadas se emplean las teclas naranjas de los ejes o el teclado ASCII.

### Funcionamiento

El posicionamiento del volante se elimina programando de nuevo M118 sin introducción de coordenadas.

M118 actúa al principio de la frase.

### Ejemplo de frases NC

Durante la ejecución del programa se puede producir con el volante un desplazamiento en el plano de mecanizado X/Y, de  $\pm 1$  mm y de  $\pm 5^\circ$  en el eje giratorio B del valor programado:

```
L X+0 Y+38.5 RL F125 M118 X1 Y1 B5
```



M118 actúa en el sistema de coordenadas inclinado, si se activa el inclinado del plano de mecanizado para el modo manual. Si el inclinado del plano de mecanizado para el modo manual no se encuentra activado actuará el sistema de coordenadas original.

¡M118 también actúa en el modo de funcionamiento Posicionamiento manual!

¡Cuando está activada M118, al interrumpirse el programa, no se dispone de la función DESPLAZAMIENTO MANUAL!

¡Si M128 está activo no se puede utilizar la función M118!

## Retirada del contorno en dirección al eje de la herramienta: M140

### Comportamiento estándar

El TNC desplaza la herramienta en los modos de funcionamiento de ejecución del programa tal y como se determina en el programa de mecanizado.

### Comportamiento con M140

Con M140 MB (move back) puede retirarse del contorno en la dirección del eje de la herramienta.

### Introducción

Cuando en una frase de posicionamiento se programa M140, el TNC continúa el diálogo preguntando por el recorrido de retroceso de la herramienta fuera del contorno. Introducir el camino deseado, que la herramienta debe seguir para alejarse del contorno o bien pulsar la softkey MB MAX para desplazarla al límite de desplazamiento.

Adicionalmente puede programarse un avance con el que la herramienta se desplaza el recorrido introducido. Si no se introduce ningún avance, el TNC desplaza el recorrido programado en marcha rápida.

### Funcionamiento

M140 sólo actúa en la frase en la que se programa.

M140 actúa al principio de la frase.

### Ejemplo de frases NC

Frase 250: retirar la herramienta 50 mm del contorno

Frase 251: desplazar la herramienta hasta el límite del margen de desplazamiento

```
250 L X+0 Y+38.5 F125 M140 MB 50 F750
```

```
251 L X+0 Y+38.5 F125 M140 MB MAX
```



M140 actúa también cuando está activada la función del plano de mecanizado inclinado ó M128. En máquinas con cabezales basculantes el TNC desplaza entonces la herramienta en el sistema inclinado.

Con **M140 MB MAX** se puede retirar sólo en dirección positiva.

Antes de **M140** definir una llamada de herramienta con el eje de herramienta, de lo contrario no está definida la dirección de desplazamiento.



### Suprimir la supervisión del palpador: M141

#### Comportamiento estándar

Cuando el palpador está desviado, al querer desplazar un eje de la máquina el TNC emite un aviso de error.

#### Comportamiento con M141

El TNC también desplaza los ejes de la máquina cuando el palpador está desviado. Esta función se precisa cuando se utiliza un ciclo de medición propio con el ciclo de medición 3, para retirar de nuevo el palpador, después de la desviación, con una frase de posicionamiento.



#### ¡Atención: Peligro de colisión!

Cuando se utiliza la función M141, debe prestarse atención a que el palpador se retire en la dirección correcta.

M141 actúa sólo en desplazamientos con frases lineales.

#### Funcionamiento

M141 actúa sólo en las frases del programa, en las cuales se ha programado M141.

M141 actúa al principio de la frase.



## Con Stop NC retirar automáticamente la herramienta del contorno: M148

### Comportamiento estándar

Con un Stop NC el TNC detiene todos los movimientos de desplazamiento. La herramienta permanece en el punto de interrupción.

### Comportamiento con M148



La función M148 debe ser habilitada por el fabricante de la máquina. El fabricante de la máquina define en un parámetro de máquina el recorrido que debe desplazar el TNC con un **LIFTOFF**.

El TNC retrocede la herramienta del contorno hasta 30 mm en dirección al eje de la herramienta si en la tabla de herramientas en la columna **LIFTOFF** está fijado el parámetro **Y** para la herramienta activa. Ver "Tabla de herramientas: Datos de la herramienta estándar" en pág. 138.

**LIFTOFF** actúa en las siguientes situaciones:

- En caso de una parada NC iniciada por Ud.
- En caso de una parada NC iniciada por el software, p.ej., cuando ha ocurrido un error en el sistema de accionamiento
- En caso de una interrupción de tensión



### ¡Atención: Peligro de colisión!

Deberá tener en cuenta que al volver a aproximarse al contorno pueden ocasionarse daños en el mismo especialmente en superficies curvadas. ¡Mover la herramienta antes de realizar la nueva aproximación!

Definir el valor, según el cual la herramienta debe retirarse en el parámetro de máquina **CfgLi ft0ff**. Además, generalmente, en el parámetro de máquina **CfgLi ft0ff** se puede desactivar la función.

### Funcionamiento

M148 tiene efecto hasta que se desactiva la función con M149.

M148 actúa al principio de la frase, M149 al final de la frase.



## 9.4 Funciones auxiliares para el comportamiento en trayectoria





# 10

**Programación:  
Funciones especiales**



## 10.1 Resumen des las funciones especiales

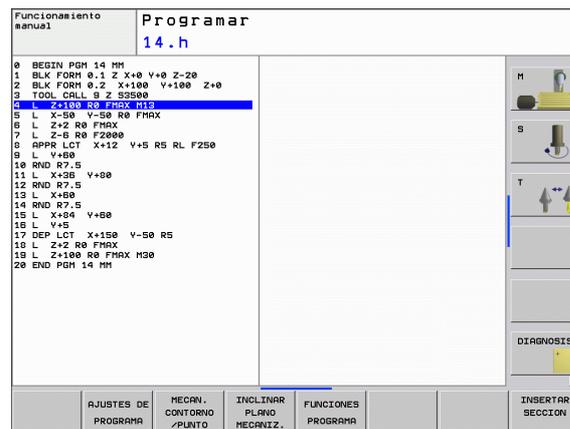
Mediante la tecla SPEC FCT y las softkeys correspondientes se tiene acceso a más funciones especiales del TNC. En las siguientes tablas se resumen las funciones disponibles.

### Menú principal Funciones especiales SPEC FCT



► Seleccionar funciones especiales

Función	Softkey	Descripción
Definir especificaciones del programa	AJUSTES DE PROGRAMA	Página 319
Funciones para mecanizados de contorno y de puntos	MECAN. CONTORNO /PUNTO	Página 319
Definir función <b>PLANE</b>	INCLINAR PLANO MECANIZ.	Página 331
Definir las diferentes funciones en lenguaje conversacional	FUNCIONES PROGRAMA	Página 320
Definir el punto de estructuración	INSERTAR SECCION	Página 117



## Menú Especificaciones del programa

AJUSTES DE PROGRAMA

► Seleccionar el menú Especificaciones del programa

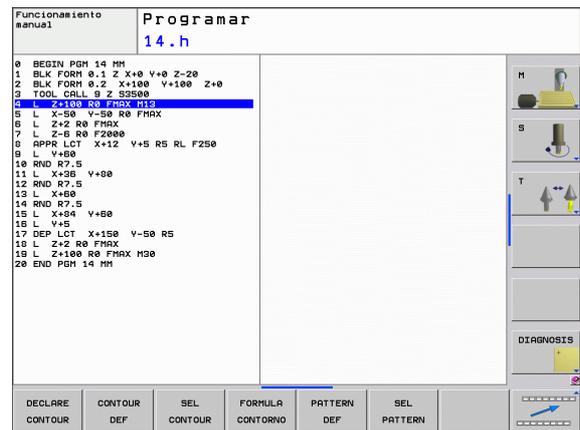
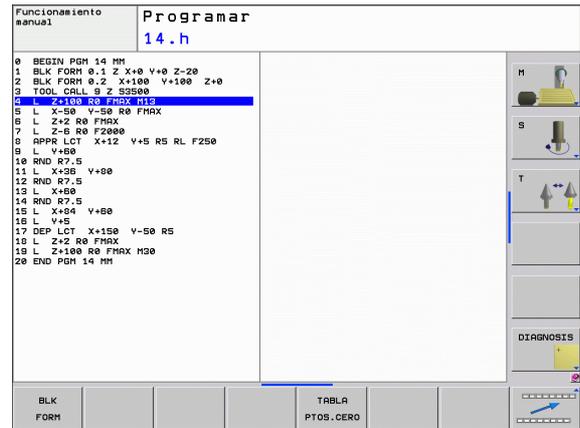
Función	Softkey	Descripción
Definición de la pieza en bruto	BLK FORM	Página 81
Seleccionar la tabla de puntos cero	TABLA PTOS.CERO	Ver Modo de Empleo Ciclos

## Menú Funciones para mecanizados de contorno y de puntos

MECAN. CONTORNO /PUNTO

► Seleccionar menú para funciones para mecanizados de contorno y de puntos

Función	Softkey	Descripción
Asignar la descripción del contorno	DECLARE CONTOUR	Ver Modo de Empleo Ciclos
Definir una fórmula sencilla del contorno	CONTOUR DEF	Ver Modo de Empleo Ciclos
Seleccionar la definición del contorno	SEL CONTOUR	Ver Modo de Empleo Ciclos
Definir una fórmula compleja del contorno	FORMULA CONTOURNO	Ver Modo de Empleo Ciclos
Definir un modelo regular de mecanizado	PATTERN DEF	Ver Modo de Empleo Ciclos
Seleccionar fichero de puntos con posiciones de mecanizado	SEL PATTERN	Ver Modo de Empleo Ciclos

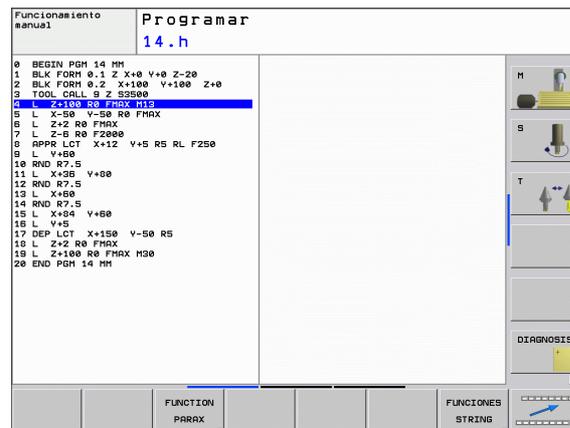


## Menü para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional

FUNCIONES  
PROGRAMA

- Seleccionar el menú para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional

Función	Softkey	Descripción
Determinar el comportamiento de posicionamiento para ejes paralelos U, V, W	FUNCTION PARAX	Página 321
Definir las funciones de cadenas de texto	FUNCIONES STRING	Página 276
Insertar comentario	INSERTAR COMENTARIO	Página 115



## 10.2 Trabajar con ejes paralelos U, V y W

### Resumen



Se quiere utilizar las funciones de ejes paralelos, su máquina debe estar configurada por el fabricante de la máquina.

Además de los ejes principales X, Y y Z existen ejes auxiliares paralelos U, V y W. Los ejes principales y los ejes paralelos están fijamente vinculados.

Eje principal	Eje paralelo	Eje rotativo
X	U	A
Y	V	B
Z	W	C

Para el mecanizado con los ejes paralelos U, V y W, el TNC pone a disposición las funciones siguientes:

Función	Significado	Softkey	Página
<b>PARAXCOMP</b>	Definición del comportamiento del TNC durante el posicionamiento de ejes paralelos		Página 324
<b>PARAXMODE</b>	Definición con qué ejes el TNC debe realizar el mecanizado		Página 325

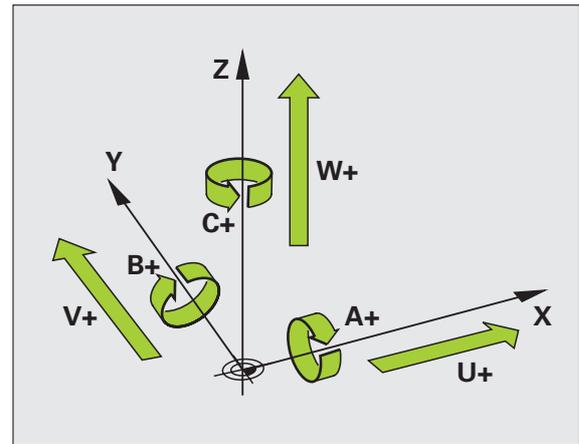


Después de arrancar el TNC, generalmente está activada la configuración estándar.

El TNC realiza un reset automático de las funciones de ejes paralelos con las siguientes funciones:

- Selección de un programa
- Final del programa
- M2 y/o M30
- Cancelación de programa (**PARAXCOMP** se mantiene activado)
- **PARAXCOMP OFF** y/o **PARAXMODE OFF**

Antes de una modificación de la cinemática de la máquina hay que desactivar las funciones de ejes paralelos.



## FUNCIÓN PARAXCOMP DISPLAY

Con la función **PARAXCOMP DISPLAY** activará la función de indicación para los movimientos de ejes paralelos. El TNC añade los movimientos de desplazamiento del eje paralelo en la indicación de posición del eje principal correspondiente (indicación de sumas). Así, la indicación de posición del eje principal siempre muestra la distancia relativa de la herramienta a la pieza, y esto independientemente si mueva el eje principal o el eje secundario.

Para la definición debe procederse de la siguiente forma:

SPEC  
FCT

FUNCIONES  
PROGRAMA

FUNCTION  
PARAX

FUNCTION  
PARAXCOMP

FUNCTION  
PARAXCOMP  
OFF

- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales
- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAX**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXCOMP**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY**
- ▶ Definición de ejes paralelos cuyos movimientos el TNC debe añadir al eje principal correspondiente

### Ejemplo: Frase NC

```
13 FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY W
```



## FUNTION PARAXCOMP MOVE



La función **PARAXCOMP MOVE** sólo se puede utilizar en combinación con frases lineales (L).

Con la función **PARAXCOMP MOVE**, el TNC compensa los movimientos de ejes paralelos mediante movimientos compensatorios en el eje principal correspondiente.

Ejemplo: con un movimiento de eje paralelo del eje W en dirección negativa, al mismo tiempo se mueve el eje principal Z en dirección positiva con el mismo valor. La distancia relativa de la herramienta a la pieza se mantiene igual. Utilización en una máquina con pórtico: entrar el contrapunto para desplazar el travesaño de manera sincronizada hacia abajo.

Para la definición debe procederse de la siguiente forma:

- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales
- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAX**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXCOMP**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXCOMP MOVE**
- ▶ Definición del eje paralelo

Ejemplo: Frase NC

13 FUNCTION PARAXCOMP MOVE W



## FUNCIÓN PARAXCOMP OFF

Con la función **PARAXCOMP OFF** desactivará las funciones de ejes paralelos **PARAXCOMP DISPLAY** y **PARAXCOMP MOVE**. Para la definición debe procederse de la siguiente forma:

SPEC  
FCT

FUNCIONES  
PROGRAMA

FUNCTION  
PARAX

FUNCTION  
PARAXCOMP

FUNCTION  
PARAXCOMP  
OFF

- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales
- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAX**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXCOMP**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXCOMP OFF** Si solamente quiere desactivar las funciones de ejes paralelos para ejes paralelos individuales hay que indicar también este eje

### Ejemplo: Bloques NC

```
13 FUNCTION PARAXCOMP OFF
```

```
13 FUNCTION PARAXCOMP OFF W
```



## FUNCIÓN PARAXMODE



Para activar la función **PARAXMODE** siempre hay que definir 3 ejes.

La función **PARAXMODE** también se puede utilizar en combinación con la función **PARAXCOMP**.

Con la función **PARAXMODE** definirá los ejes con los cuales el TNC debe realizar el mecanizado. Todos los movimientos de desplazamiento y la descripción de contorno, independientemente de la máquina, se programan mediante los ejes principales X, Y y Z.

En la función **PARAXMODE** definir 3 ejes (p. ej. **FUNCTION PARAXMODE X Y W**) con los que el TNC debe realizar los movimientos de desplazamiento programados.

Para la definición debe procederse de la siguiente forma:

- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales
- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAX**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXMODE**
- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXMODE**
- ▶ Definir ejes para el mecanizado

### Desplazar simultáneamente el eje principal y el eje paralelo

Si la función **PARAXMODE** es activada, el TNC realizará los movimientos de desplazamiento programados con los ejes definidos en la función. Si el TNC debe desplazar simultáneamente con un eje paralelo y el eje principal correspondiente, el eje correspondiente adicionalmente se puede introducir con el símbolo **&**. Entonces, el eje con el símbolo **&** al eje no definido dentro de la función **PARAXMODE**.

### Ejemplo: Frase NC

```
13 FUNCTION PARAXMODE X Y W
```

### Ejemplo: Frase NC

```
13 FUNCTION PARAXMODE X Y W
```

```
14 L Z+100 &Z+150 RO FMAX
```



## FUNCTION PARAXMODE OFF

Con la función **PARAXCOMP OFF** desactivará la función de eje paralelo. El TNC utilizará los ejes principales configurados por el fabricante de la máquina. Para la definición debe procederse de la siguiente forma:

A small rectangular button with the text "SPEC" on the top line and "FCT" on the bottom line.

- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales

A small rectangular button with the text "FUNCIONES" on the top line and "PROGRAMA" on the bottom line.

- ▶ Seleccionar el menú de funciones para la definición de diferentes funciones en lenguaje conversacional

A small rectangular button with the text "FUNCTION" on the top line and "PARAX" on the bottom line.

- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAX**

A small rectangular button with the text "FUNCTION" on the top line and "PARAXMODE" on the bottom line.

- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXMODE**

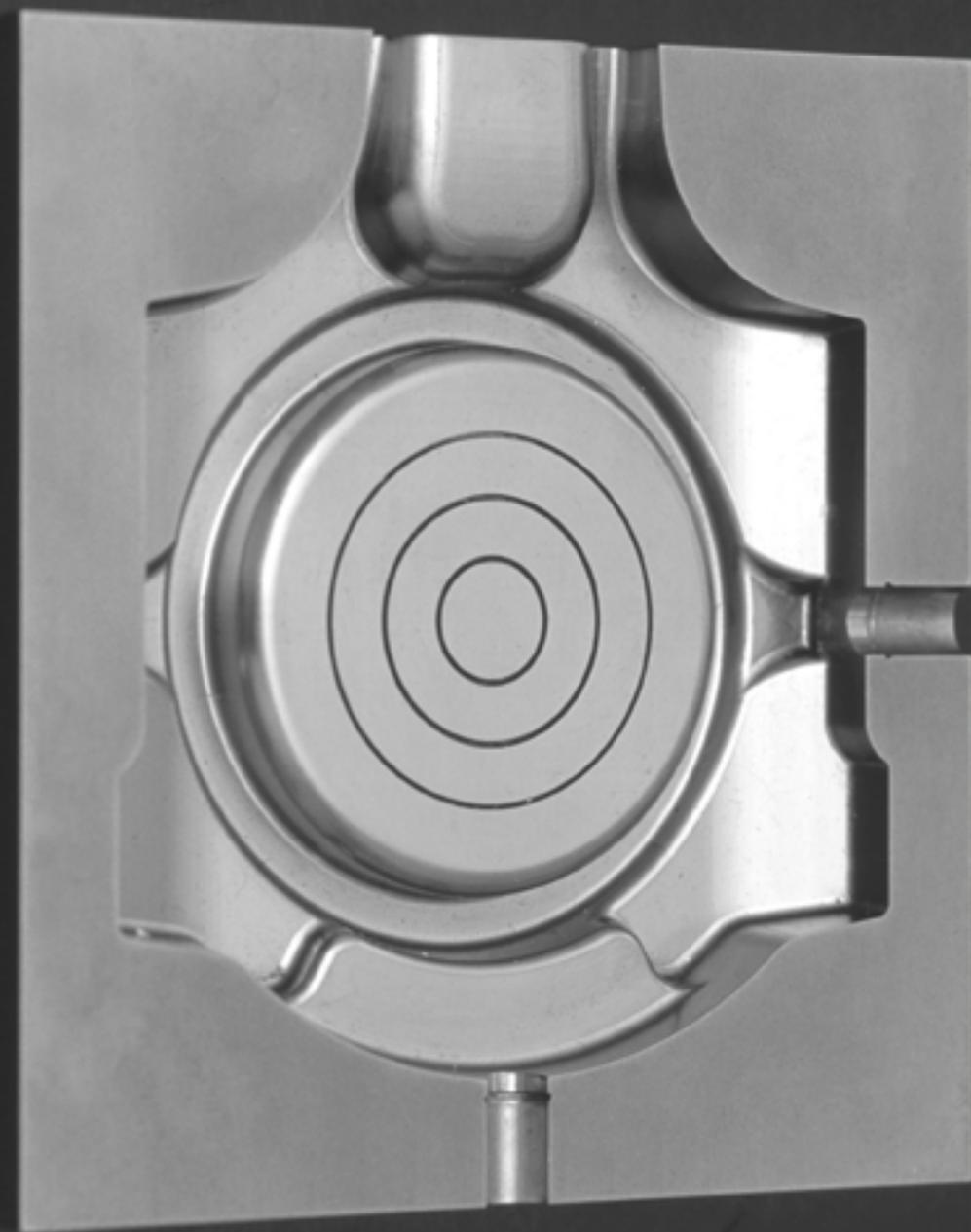
A small rectangular button with the text "FUNCTION" on the top line, "PARAXMODE" on the second line, and "OFF" on the third line.

- ▶ Seleccionar **FUNCTION PARAXMODE OFF**

### Ejemplo: Frase NC

```
13 FUNCTION PARAXCOMP OFF
```





# 11

**Programación:  
Mecanizado multieje**



## 11.1 Funciones para el mecanizado multieje

En este capítulo se resumen las funciones del TNC vinculadas con el mecanizado multieje:

Función del TNC	Descripción	Página
PLANE	Definir el mecanizado en el plano de mecanizado inclinado	Página 329
PLANE/M128	Fresado frontal	Página 350
M116	Avance de ejes giratorios	Página 352
M126	Desplazamiento de los ejes giratorios en un recorrido optimizado	Página 353
M94	Reducir el valor indicado de ejes giratorios	Página 354
M128	Determinar el comportamiento del TNC durante el posicionamiento de ejes giratorios	Página 355



## 11.2 La función PLANE: inclinación del plano de mecanizado (opción de software 1)

### Introducción



¡Las funciones para la inclinación del plano de mecanizado deben ser indicadas por el constructor de la máquina!

La función **PLANE**, generalmente se puede ajustar sólo en una máquina que disponga al menos de dos ejes giratorios (mesa y/o cabezal). Excepción: también se puede utilizar la función **PLANE AXIAL** cuando en su máquina solamente exista o esté activo un único eje giratorio.

Con la función **PLANE** (ingl. plane = plano) se dispone de una potente función con la que se puede definir de diferentes modos de planos de mecanizado inclinados.

Todas las funciones **PLANE** disponibles en el TNC describen el plano de mecanizado que se desee independientemente de los ejes basculantes que estén habilitados realmente en la máquina. Se dispone de las siguientes posibilidades:

Función	Parámetros indispensables	Softkey	Página
<b>SPATIAL</b>	Tres ángulos espaciales <b>SPA, SPB, SPC</b>		Página 333
<b>PROJECTED</b>	Dos ángulos de proyección <b>PROPR</b> y <b>PROMIN</b> así como un ángulo de rotación <b>ROT</b>		Página 335
<b>EULER</b>	Tres ángulos Euler: precisión ( <b>EULPR</b> ), nutación ( <b>EULNU</b> ) y rotación ( <b>EULROT</b> ),		Página 337
<b>VECTOR</b>	Vector de normales para la definición del plano y vector de base para la definición de la dirección del eje inclinado X		Página 339
<b>POINTS</b>	Coordenadas de tres puntos cualquiera del plano a inclinar		Página 341
<b>RELATIV</b>	Único ángulo espacial con efecto incremental		Página 343



Función	Parámetros indispensables	Softkey	Página
AXIAL	Hasta tres ángulos de eje absolutos o incrementales <b>A, B, C</b>		Página 344
RESET	Cancelar la función PLANE		Página 332



(Bit 2 = 1) La definición de parámetros de la función **PLANE** está dividida en dos partes:

- La definición geométrica del plano que es diferente para cada una de las funciones **PLANE** disponibles
- El comportamiento de la posición de la función **PLANE**, que debe verse independientemente de la definición del plano, es idéntica para todas las funciones **PLANE**. Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346



La función Aceptar posición real no es posible con el plano de mecanizado inclinado activado.

Si utiliza la función **PLANE** con la función **M120** activa, el TNC anula automáticamente la corrección de radio y, con ello, también la función **M120**.

Las funciones **PLANE** siempre resetear con **PLANE RESET**. Con la introducción de 0 en todos los parámetros **PLANE** no se realiza un reset completo de la función.



## Definir función PLANE

SPEC  
FCT

► Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales

INCLINAR  
PLANO  
MECANIZ.

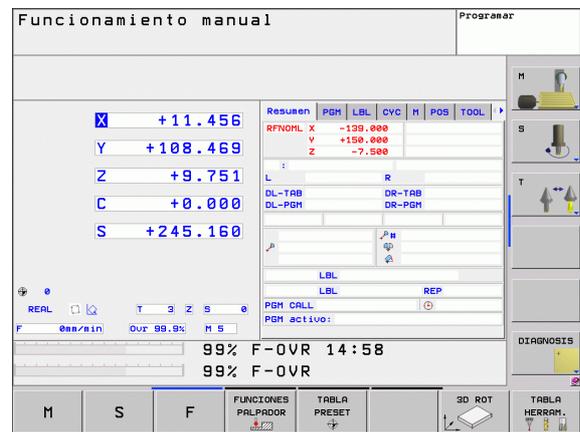
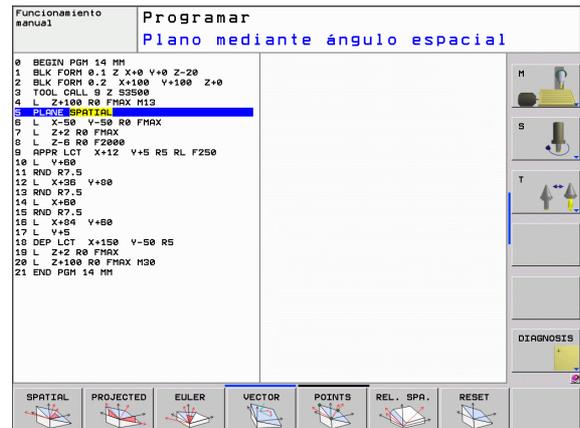
► Seleccionar la función **PLANE**: pulsar la Softkey **INCLINAR PLANO DE MECANIZADO**: el TNC visualiza en la barra de Softkeys las posibilidades de definición de las que se dispone

### Seleccionar función

► Seleccionar la función escogida mediante Softkey: el TNC continuará con el diálogo y requerirá los parámetros necesarios

### Visualización de la posición

Tan pronto como esté activa cualquier función **PLANE**, el TNC muestra en la visualización de estado adicional el ángulo espacial calculado (véase figura). Fundamentalmente, el TNC -independientemente de la función **PLANE** utilizada - realiza los cálculos internamente en base al ángulo espacial.



## Reiniciar la función PLANE



- ▶ Visualizar la carátula de softkeys con funciones especiales
- ▶ Seleccionar las funciones especiales del TNC: pulsar la softkey FUNC. ESPECIALES DEL TNC
- ▶ Seleccionar función PLANE: pulsar la Softkey INCLINAR PLANO DE MECANIZADO: el TNC visualiza en la barra de Softkeys las posibilidades de definición de las que se dispone
- ▶ Seleccionar la función a desactivar: con ello se desactiva internamente la función **PLANE** sin que varíe nada en las posiciones de eje actuales
- ▶ Determinar, si el TNC debe mover automáticamente los ejes basculantes a la posición básica (**MOVE** o **TURN**) o no (**STAY**), Ver "Inclinación automática: MOVE/TURN/STAY (introducción requerida obligatoria)" en pág. 346
- ▶ Finalizar la introducción: pulsar la tecla END



La función **PLANE RESET** desactiva la función **PLANE** activa - o un ciclo **19** activo - completamente (ángulo = 0 y función inactiva). No es necesaria una definición múltiple.

### Ejemplo: Frase NC

```
25 PLANE RESET MOVE ABST50 F1000
```



## Definir el plano de mecanizado mediante ángulos espaciales: PLANE SPATIAL

### Aplicación

Los ángulos espaciales definen un plano de mecanizado en función de hasta tres **giros sobre el sistema de coordenadas fijado en la máquina**. La secuencia de los giros esta determinada de forma fija, primero sobre el eje A, después sobre el B y finalmente sobre el C (el modo de funcionamiento corresponden a los del ciclo 19, cuando las introducciones en el ciclo 19 se hayan realizado atendiendo al ángulo espacial)

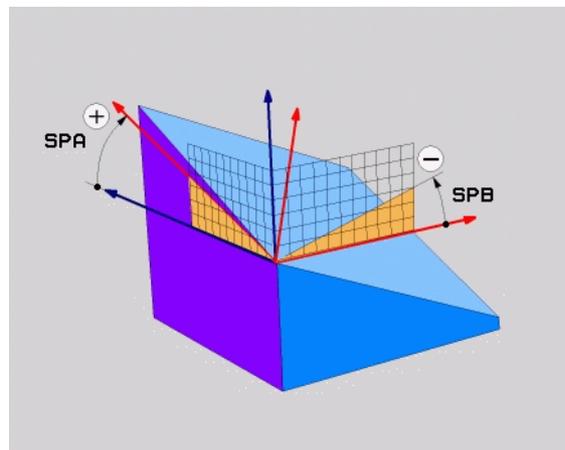


#### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

Deben definirse siempre los tres ángulos espaciales **SPA**, **SPB** y **SPC**, aunque alguno de ellos tenga valor 0.

La secuencia de giros descrita anteriormente es válida independientemente del eje de la herramienta activo.

Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.



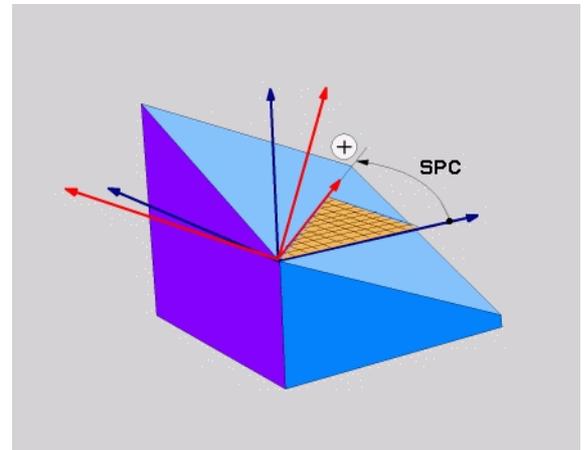
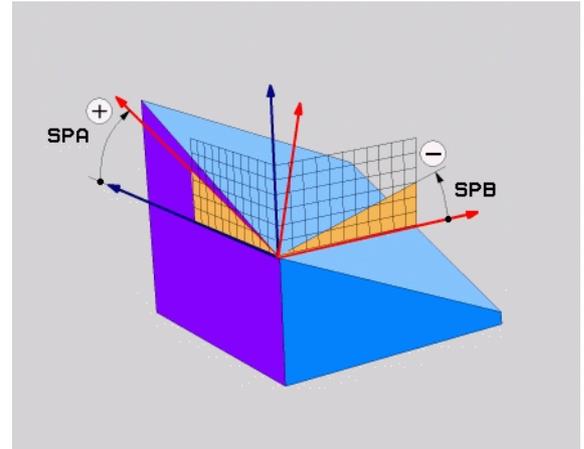
## Parámetros de introducción



- ▶ **¿Ángulo espacial A?:** ángulo de giro **SPA** sobre el eje de máquina X (ver figura superior derecha). Rango de introducción de  $-359.9999^\circ$  a  $+359.9999^\circ$ .
- ▶ **¿Ángulo espacial B?:** ángulo de giro **SPB** sobre el eje de máquina Y (ver figura superior derecha). Rango de introducción de  $-359.9999^\circ$  a  $+359.9999^\circ$ .
- ▶ **¿Ángulo espacial C?:** ángulo de giro **SPC** sobre el eje de máquina Z (véase figura del centro a la derecha). Rango de introducción de  $-359.9999^\circ$  a  $+359.9999^\circ$ .
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346

## Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
SPATIAL	Ingl. <b>spatial</b> = espacial
SPA	<b>spatial A:</b> giro sobre el eje X
SPB	<b>spatial B:</b> giro sobre el eje Y
SPC	<b>spatial C:</b> giro sobre el eje Z



## Ejemplo: Frase NC

```
5 PLANE SPATIAL SPA+27 SPB+0 SPC+45 .....
```



## Definir el plano de mecanizado mediante ángulos de proyección: PLANE PROJECTED

### Aplicación

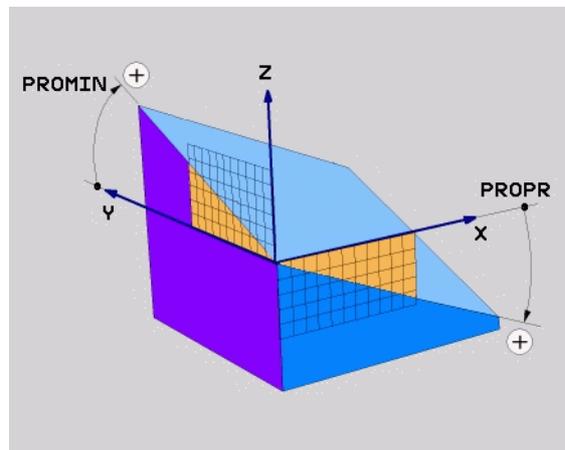
Los ángulos de proyección definen un plano de mecanizado mediante la introducción de dos ángulos que pueden calcularse mediante la proyección del primer plano de coordenadas (Z/X en el eje de herramienta Z) y del segundo plano de coordenadas (Y/Z en el eje de herramienta Z) en el plano de mecanizado a definir.



#### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

Los ángulos de proyección sólo pueden utilizarse cuando las definiciones de ángulo se refieran a un bloque rectangular. De lo contrario aparecen distorsiones en la pieza.

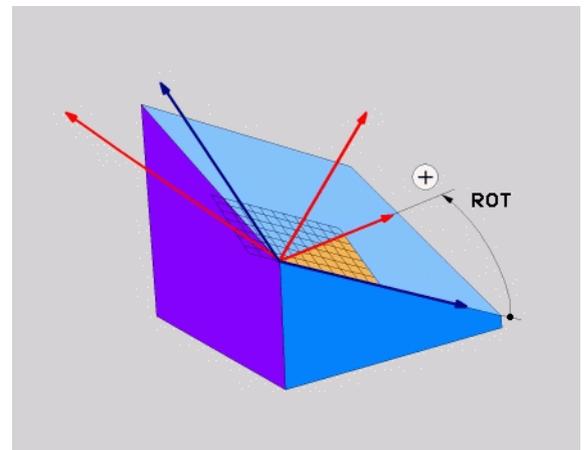
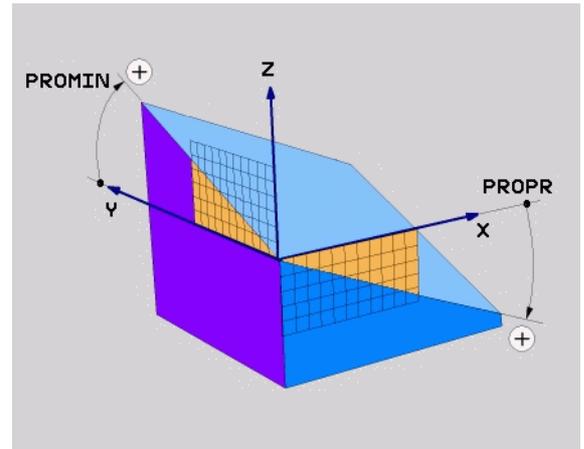
Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.



Parámetros de introducción



- ▶ **¿Ángulo proyec. en 1er. plano de coordenadas?:** ángulo proyectado del plano de mecanizado inclinado en el 1er. plano de coordenadas del sistema de coordenadas de la máquina (Z/X en el eje de la herramienta Z, ver figura superior derecha). Rango de introducción de  $-89.9999^\circ$  a  $+89.9999^\circ$ . El eje de  $0^\circ$  es el eje principal del plano de mecanizado activo (X con eje de herramienta Z, dirección positiva ver figura superior derecha)
- ▶ **¿Ángulo proyec. en 2º plano de coordenadas?:** ángulo proyectado del plano de mecanizado inclinado en el 2º plano de coordenadas del sistema de coordenadas de la máquina (Y/Z en el eje de la herramienta Z, ver figura superior derecha). Rango de introducción de  $-89.9999^\circ$  a  $+89.9999^\circ$ . El eje de  $0^\circ$  es el eje transversal del plano de mecanizado activo (Y con eje de herramienta Z)
- ▶ **¿Ángulo ROT del plano inclin.?:** Giro del sistema de coordenadas inclinado sobre el eje de herramienta inclinado (corresponde de forma análoga a una rotación con el ciclo 10 GIRO). Con el ángulo de rotación es posible determinar de forma sencilla la dirección del eje principal del plano de mecanizado (X con eje de herramienta Z, Z con eje de herramienta Y, ver figura en el centro a la derecha). Rango de introducción de  $-360^\circ$  a  $+360^\circ$ .
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346



Frase NC

5 PLANE PROJECTED PROPR+24 PROMIN+24 PROROT+30 .....

Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
PROJECTED	Ingl. <b>projected</b> = proyectado
PROPR	<b>pr</b> inciple plane: plano principal
PROMIN	<b>min</b> or plane: eje transversal
PROROT	Ingl. <b>rot</b> ation: rotación



## Definir el plano de mecanizado mediante ángulos de Euler: PLANE EULER

### Aplicación

Los ángulos de Euler definen un plano de mecanizado en función de hasta tres **giros sobre el sistema de coordenadas inclinado respectivamente**. Los tres ángulos de Euler fueron definidos por el matemático suizo Euler. Trasladados al sistema de coordenadas de la máquina se generan los siguientes significados:

Ángulo de precisión Giro del sistema de coordenadas sobre el eje Z  
**EULPR**

Ángulo de nutación Giro del sistema de coordenadas sobre el eje X  
rotado por el ángulo de precisión  
**EULNU**

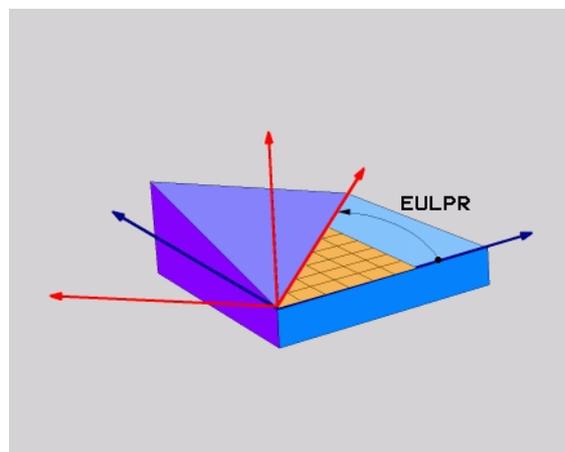
Ángulo de rotación Giro del plano de mecanizado inclinado sobre el  
eje Z inclinado  
**EULROT**



### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

La secuencia de giros descrita anteriormente es válida independientemente del eje de la herramienta activo.

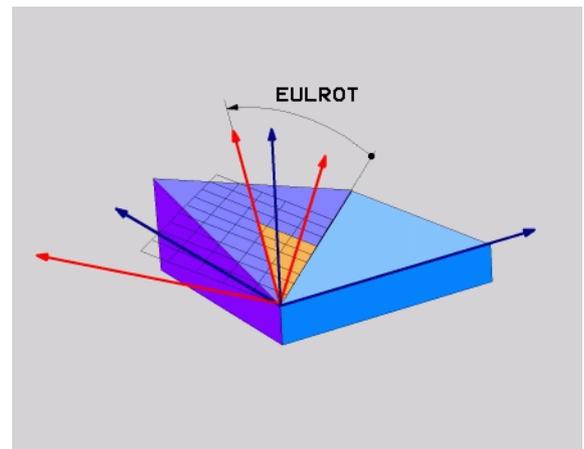
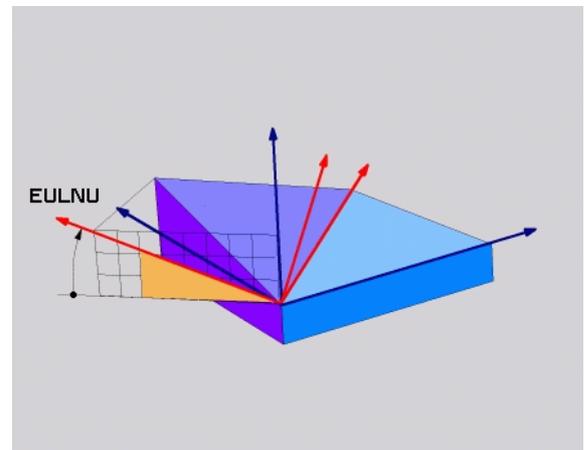
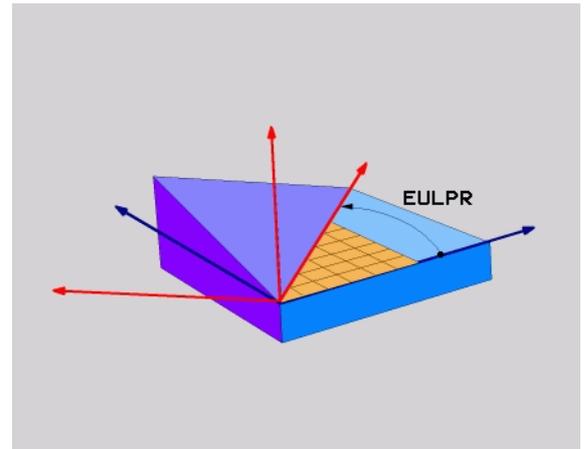
Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.



## Parámetros de introducción



- ▶ **Ang. giro plano principal de coordendas?:** ángulo de giro **EULPR** sobre el eje Z (ver figura superior derecha) Deberá tenerse en cuenta:
  - Rango de introducción es  $-180,0000^\circ$  a  $180,0000^\circ$
  - El eje  $0^\circ$  es el eje X
- ▶ **¿Ángulo inclinación eje herramienta?:** ángulo inclinado **EULNUT** del sistema de coordenadas sobre el eje X rotado mediante el ángulo de precisión (ver figura del centro a la derecha). Deberá tenerse en cuenta:
  - Rango de introducción es  $0^\circ$  a  $180,0000^\circ$
  - Eje  $0^\circ$  es el eje Z
- ▶ **¿Ángulo ROT del plano inclin.?:** giro **EULROT** del sistema de coordenadas inclinado sobre el eje Z inclinado (corresponde de forma análoga a una rotación con el ciclo 10 GIRO). Con el ángulo de rotación es posible determinar de forma sencilla la dirección del eje X en el plano de mecanizado inclinado. Deberá tenerse en cuenta:
  - Rango de introducción es  $0^\circ$  a  $360.0000^\circ$
  - El eje  $0^\circ$  es el eje X
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346



Frase NC

5 PLANE EULER EULPR45 EULNU20 EULROT22 .....

## Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
EULER	Matemático suizo que definió los llamados ángulos de Euler
EULPR	Ángulo de <b>precisión</b> : ángulo que describe el giro del sistema de coordenadas sobre el eje Z
EULNU	Ángulo de <b>nutación</b> : ángulo que describe el giro del sistema de coordenadas sobre el eje X rotado con el ángulo de precisión
EULROT	Ángulo de <b>rotación</b> : ángulo que describe el giro del plano de mecanizado inclinado sobre el eje Z inclinado



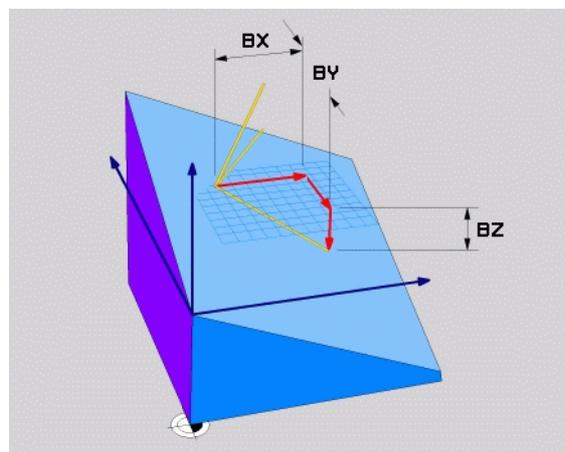
## Definir el plano de mecanizado mediante dos vectores: PLANE VECTOR

### Aplicación

La definición de un plano de mecanizado mediante **dos vectores** puede utilizarse si su sistema CAD puede calcular el vector base y el vector normal del plano de mecanizado inclinado. No es necesaria una introducción normalizada. El TNC calcula la normalización internamente, para que se puedan introducir los valores entre -9.999999 y +9.999999.

El vector base que se requiere para la definición del plano de mecanizado está definido mediante los componentes **BX**, **BY** und **BZ** (ver figura superior derecha). El vector normal se define a través de los componentes **NX**, **NY** y **NZ**.

El vector base define la dirección del eje X en el plano de mecanizado inclinado. El vector normal determina la dirección del eje de herramienta y es perpendicular al anterior.



### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

El TNC calcula internamente según los valores introducidos por Ud., los vectores normales correspondientes.

Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.



Parámetros de introducción



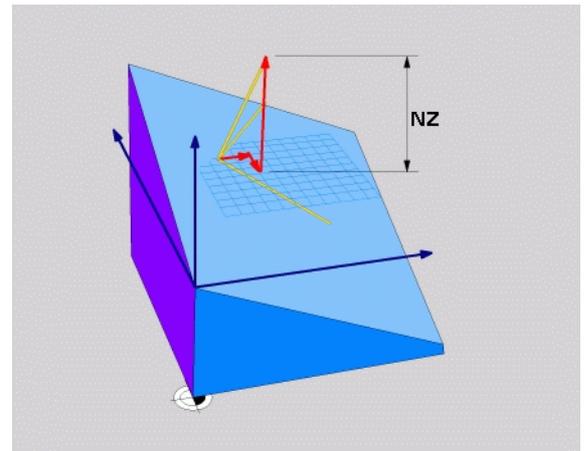
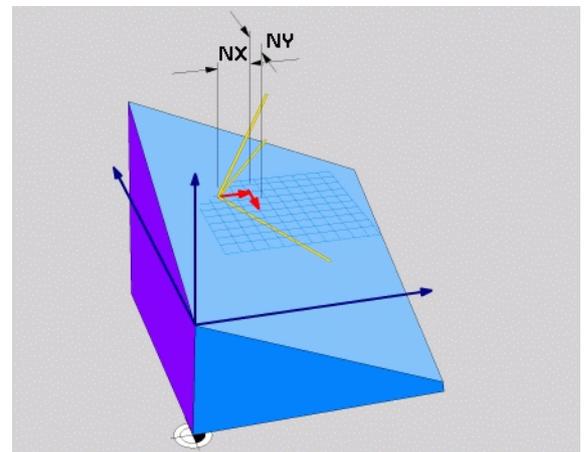
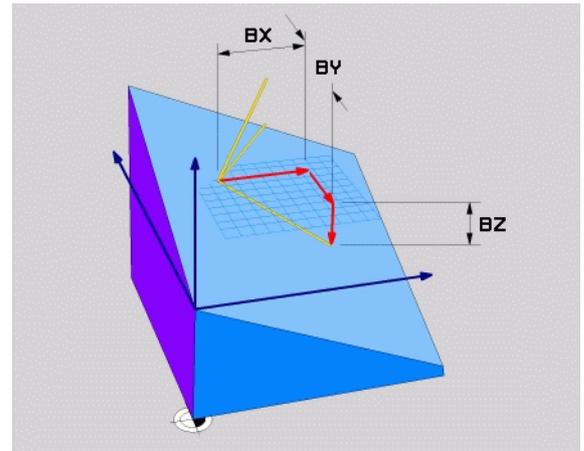
- ▶ **¿Componente X del vector base?:** componente X BX del vector base B (ver figura superior derecha). Campo de introducción: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **¿Componente Y del vector base?:** componente Y BY del vector base B (ver figura superior derecha). Campo de introducción: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **¿Componente Z del vector base?:** componente Z BZ del vector base B (ver figura superior derecha). Campo de introducción: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **¿Componente X del vector normal?:** componente X NX del vector normal N (ver figura del centro a la derecha). Campo de introducción: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **¿Componente Y del vector normal?:** componente Y NY del vector normal N (ver figura del centro a la derecha). Campo de introducción: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **¿Componente Z del vector normal?:** componente Z NZ del vector normal N (ver figura del centro a la derecha). Campo de introducción: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346

Frase NC

```
5 PLANE VECTOR BX0.8 BY-0.4 BZ-
0.4472 NX0.2 NY0.2 NZ0.9592 ...
```

Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
VECTOR	Inglés vector = vector
BX, BY, BZ	Vector <b>B</b> ase: componente <b>X</b> , <b>Y</b> y <b>Z</b>
NX, NY, NZ	Vector <b>N</b> ormal: componente <b>X</b> , <b>Y</b> y <b>Z</b>



## Definir el plano de mecanizado mediante tres puntos: PLANE POINTS

### Aplicación

Un plano de mecanizado puede definirse claramente a través de la introducción de **tres puntos cualquiera del plano Puntos P1 a P3**. Esta posibilidad puede realizarse mediante la función **PLANE POINTS**.



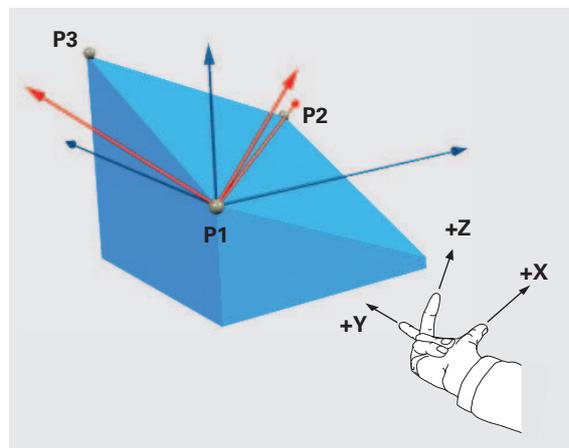
#### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

La unión del punto 1 con el punto 2 determina la dirección del eje principal inclinado (X con eje de herramienta Z)

La dirección del eje de la herramienta inclinado se determina mediante la posición del punto 3 en referencia a la línea de unión entre los puntos 1 y 2. Con la ayuda de la regla de la mano derecha (pulgar = eje X, índice = eje Y, corazón = eje Z, ver figura superior derecha) tenemos que: el pulgar (eje X) señala del punto 1 al punto 2, el dedo índice señala paralelamente al eje inclinado Y en dirección al punto 3. Entonces el dedo corazón señala en la dirección del eje de la herramienta inclinado.

Los tres puntos definen la inclinación del plano. El TNC no modifica la posición del punto cero activo.

Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.



Parámetros de introducción



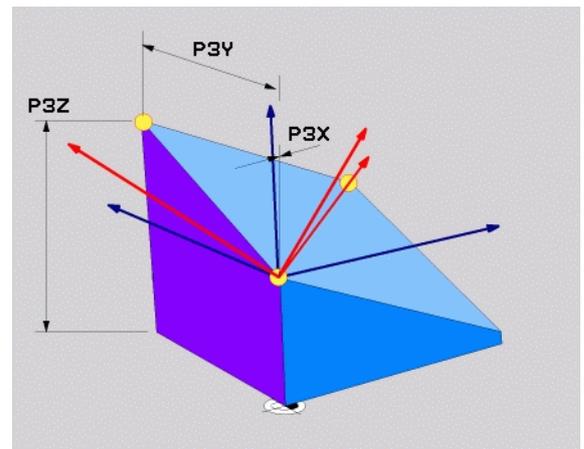
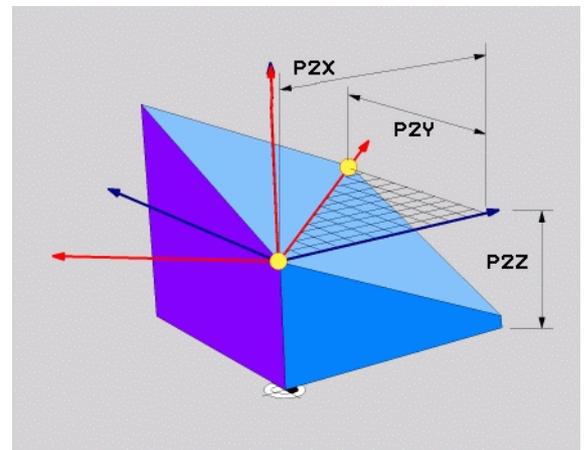
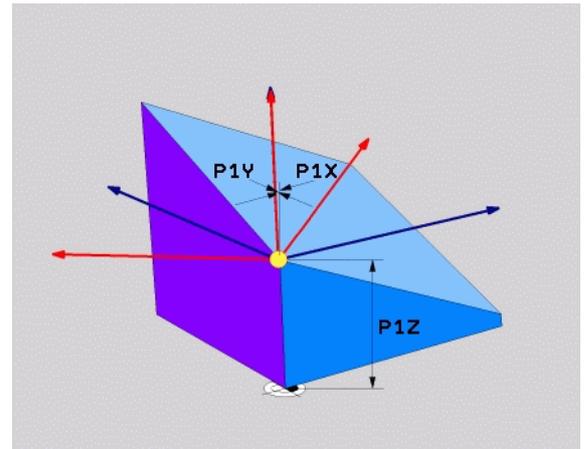
- ▶ **¿Coordenada X 1er. punto del plano?:** coordenada X **P1X** del 1er. punto del plano (ver figura superior derecha)
- ▶ **¿Coordenada Y 1er. punto del plano?:** coordenada Y **P1Y** del 1er. punto del plano (ver figura superior derecha)
- ▶ **¿Coordenada Z 1er. punto del plano?:** coordenada Z **P1Z** del 1er. punto del plano (ver figura superior derecha)
- ▶ **¿Coordenada X 2º punto del plano?:** coordenada X **P2X** del 2º punto del plano (ver figura centro derecha)
- ▶ **¿Coordenada Y 2º punto del plano?:** coordenada Y **P2Y** del 2º punto del plano (ver figura centro derecha)
- ▶ **¿Coordenada Z 2º punto del plano?:** coordenada Z **P2Z** del 2º punto del plano (ver figura centro derecha)
- ▶ **¿Coordenada X 3er. punto del plano?:** coordenada X **P3X** del 3er. punto del plano (ver figura abajo derecha)
- ▶ **¿Coordenada Y 3er. punto del plano?:** coordenada Y **P3Y** del 3er. punto del plano (ver figura inferior derecha)
- ▶ **¿Coordenada Z 3er. punto del plano?:** coordenada Z **P3Z** del 3er. punto del plano (ver figura inferior derecha)
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346

Frase NC

5 PLANE POINTS P1X+0 P1Y+0 P1Z+20 P2X+30 P2Y+31 P2Z+20  
P3X+0 P3Y+41 P3Z+32.5 .....

Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
POINTS	Inglés <b>points</b> = puntos



## Definir el plano de mecanizado mediante un único ángulo espacial incremental: PLANE RELATIVE

### Aplicación

El ángulo espacial incremental se utiliza cuando un plano de mecanizado inclinado que ya está activo debe volver a ser inclinado mediante **un nuevo giro**. Ejemplo: agregar un ángulo de 45° en un plano inclinado



#### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

El ángulo definido tiene efecto siempre referido al plano de mecanizado activo, sin importar con que función se ha activado.

Pueden programarse sucesivamente todas las funciones **PLANE RELATIVE** que se quiera.

Si se quiere regresar al plano de mecanizado que estaba activo previamente a la función **PLANE RELATIVE**, debe definirse entonces **PLANE RELATIVE** con el mismo ángulo, pero con el signo contrario.

Si se utiliza **PLANE RELATIVE** en un plano de mecanizado no inclinado, deberá girarse simplemente el plano en el ángulo espacial definido en la función **PLANE**.

Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.

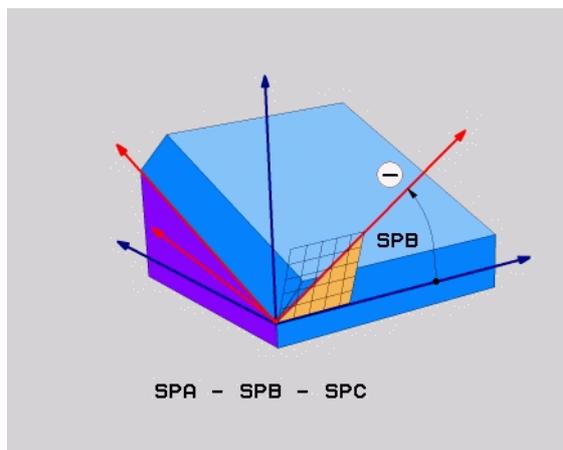
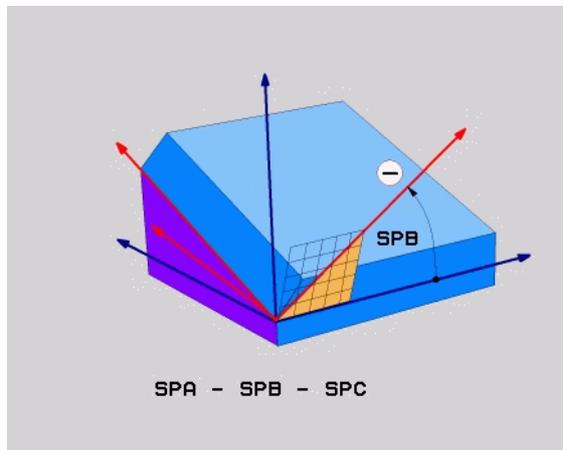
### Parámetros de introducción



- ▶ **¿Ángulo incremental?:** Ángulo espacial, en el cual el plano inclinado actualmente activo se ha de volver a rotar (ver figura superior derecha). Con la softkey seleccionar el eje sobre el que se debe girar. Margen de introducción: -359,9999° a +359,9999°
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346

### Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
RELATIV	Inglés <b>relative</b> = referido a



Ejemplo: Frase NC

```
5 PLANE RELATIV SPB-45 . . . . .
```



## Plano de mecanizado mediante el ángulo de eje: PLANE AXIAL (función FCL 3)

### Aplicación

La función **PLANE AXIAL** define tanto la posición del plano de mecanizado como también las coordenadas nominales de los ejes giratorios. Especialmente en máquinas con cinemáticas rectangulares y con cinemáticas en las cuales sólo está activo un eje giratorio, se puede aplicar fácilmente esta función.



La función **PLANE AXIAL** también se puede utilizar, si sólo hay un eje giratorio activo en la máquina.

La función **PLANE RELATIV** se puede utilizar después de **PLANE AXIAL**, si la máquina permite definiciones de ángulo espacial. Consultar el manual de la máquina.



### Antes de la programación deberá tenerse en cuenta

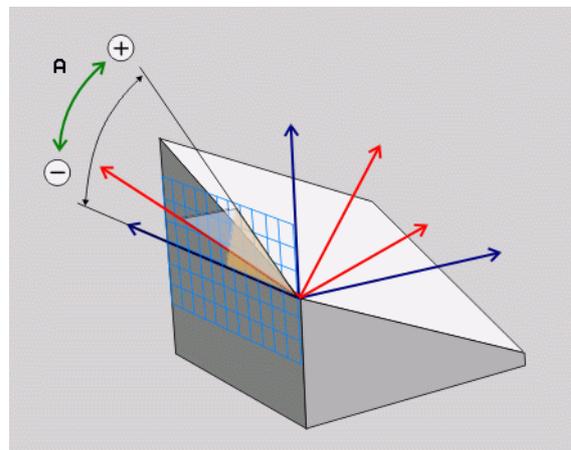
Sólo introducir ángulos de eje que realmente existan en la máquina, de lo contrario el TNC emitirá un aviso de error.

Con **PLANE AXIAL** las coordenadas definidas de los ejes giratorios son válidas modalmente. Las definiciones múltiples se forman una detrás de otra, las introducciones incrementales están permitidas.

Para resetear la función **PLANE AXIAL**, utilizar la función **PLANE RESET**. La cancelación introduciendo 0 no desactiva **PLANE AXIAL**.

Las funciones **SEQ**, **TABLE ROT** y **COORD ROT** no ejecutan ninguna función en combinación con **PLANE AXIAL**.

Descripción de parámetros para el comportamiento de la posición: Véase "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346.



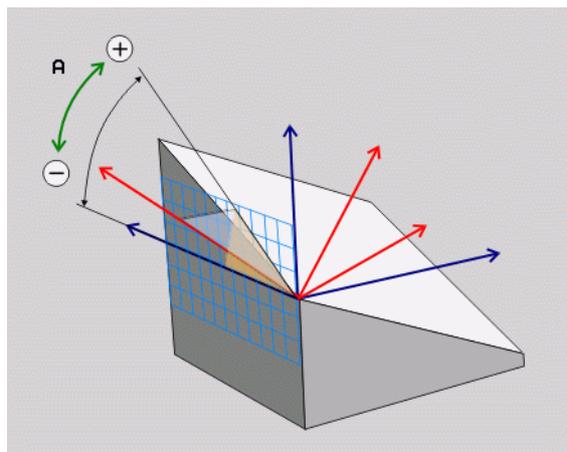
## Parámetros de introducción



- ▶ **Ángulo de eje A?**: ángulo de eje, **sobre el cual** debe girarse el eje A. Si el valor del ángulo se ha introducido incrementalmente, la rotación del eje A se efectúa **sobre** el valor introducido partiendo de la posición actual. Margen de introducción:  $-99999,9999^\circ$  a  $+99999,9999^\circ$
- ▶ **Ángulo de eje B?**: ángulo de eje, **sobre el cual** debe girarse el eje B. Si el valor del ángulo se ha introducido incrementalmente, la rotación del eje B se efectúa **sobre** el valor introducido partiendo de la posición actual. Margen de introducción:  $-99999,9999^\circ$  a  $+99999,9999^\circ$
- ▶ **Ángulo de eje C?**: ángulo de eje, **sobre el cual** debe girarse el eje C. Si el valor del ángulo se ha introducido incrementalmente, la rotación del eje C se efectúa **sobre** el valor introducido partiendo de la posición actual. Margen de introducción:  $-99999,9999^\circ$  a  $+99999,9999^\circ$
- ▶ Continuar con las propiedades de la posición Ver "Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE" en pág. 346

## Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
AXIAL	Inglés <b>axial</b> = en forma de eje



Ejemplo: Frase NC

```
5 PLANE AXIAL B-45 .....
```



## Determinar el comportamiento de posicionamiento de la función PLANE

### Resumen

Independientemente de que función PLANE se utilice para la definición del plano de mecanizado inclinado están disponibles las siguientes funciones para el comportamiento del posicionamiento:

- Inclinación automática
- Selección de posibilidades de inclinación alternativas
- Selección del modo de transformación

### Inclinación automática: MOVE/TURN/STAY (introducción requerida obligatoria)

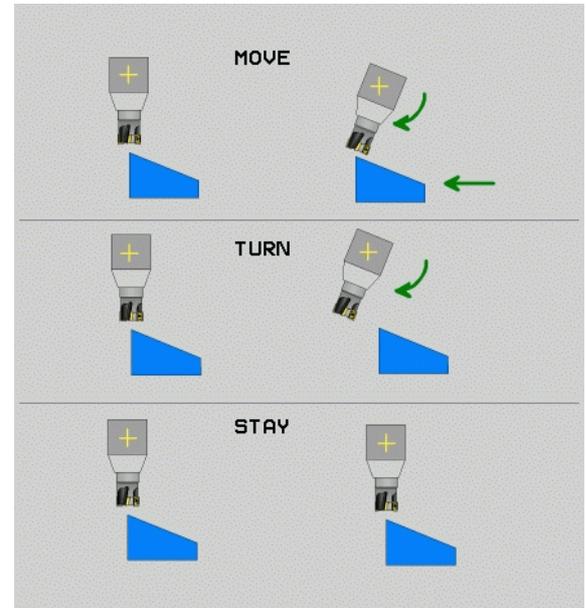
Tras haber introducido todos los parámetros para la definición del plano, debe determinarse, como deben inclinarse los ejes basculantes al valor del eje calculado:

- |      |   |
|------|---|
| MOVE | ▶ La función PLANE debe inclinar automáticamente los ejes basculantes a los valores del eje calculados, en donde no debe variar la posición relativa entre la pieza y la herramienta. El TNC ejecuta un movimiento de compensación en los ejes lineales |
| TURN | ▶ La función PLANE debe inclinar automáticamente los ejes basculantes a los valores del eje calculados, en donde sólo se posicionan los ejes basculantes. El TNC no ejecuta <b>ningún</b> movimiento de compensación en los ejes lineales               |
| STAY | ▶ Se inclinan los ejes basculantes a continuación en una frase de posicionamiento separada  |

Si se ha seleccionado la opción **MOVE** (Función **PLANE** debe realizar la inclinación automáticamente con movimiento de compensación), ¿están aún los dos parámetros descritos a continuación **Distancia del punto de giro del extremo de la herramienta** y **Avance? F=** a definir. Si se ha seleccionado la opción **TURN** (la función **PLANE** debe realizar la inclinación automáticamente sin movimiento de compensación), ¿está aún el siguiente parámetro descrito **Avance? F=** a definir. De forma alternativa a un avance definido directamente mediante un valor numérico **F**, también se pueden ejecutar los movimientos basculantes con **FMAX** (marcha rápida) o **FAUTO** (avance desde la frase **TOOL CALL**).



Si se utiliza la función **PLANE AXIAL** en combinación con **STAY**, entonces deben inclinarse los ejes giratorios en una frase separada de posicionamiento después de la función **PLANE**.

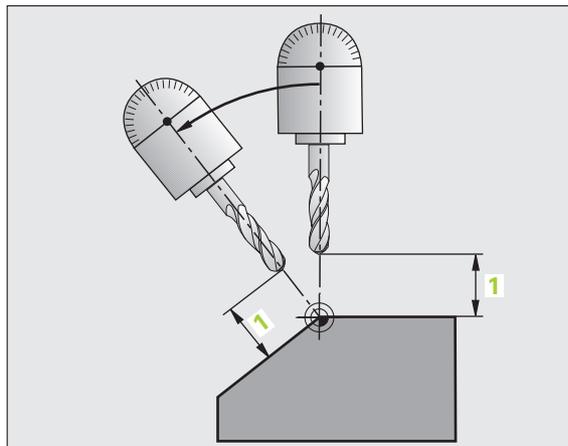


- ▶ **Distancia desde el punto de giro a la punta de la hta.** (incremental): el TNC inclina la herramienta (la mesa) sobre la punta de la herramienta. Mediante el parámetro **DIST** se desplaza el punto de giro del movimiento de inclinación en referencia a la posición actual de la punta de la herramienta



**Deberá tenerse en cuenta:**

- Si la herramienta antes de inclinarse ya está a la distancia de la pieza que se ha introducido, después de la inclinación, la herramienta queda, visto relativamente, en la misma posición (ver figura del centro a la derecha, **1** = ABST)
- Si la herramienta antes de inclinarse no está a la distancia de la pieza que se ha introducido, después de la inclinación, la herramienta queda, visto relativamente, desplazada respecto de la posición original (ver figura del centro a la derecha, **1** = ABST)



- ▶ **¿Avance? F=:** velocidad de trayectoria con la que debe inclinarse la herramienta

Inclinación de los ejes basculantes en una frase separada

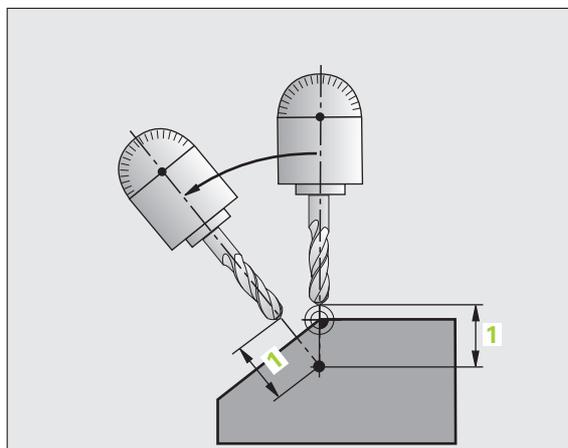
Si se quiere inclinar los ejes basculantes en una frase de posicionamiento separada (opción **STAY** seleccionada), debe procederse de la siguiente manera:



Preposicionar la herramienta de tal forma que no se produzca en la inclinación colisión alguna entre la hta. y la pieza

- ▶ Seleccionar cualquier función **PLANE**, definir Inclinación automáticamente con **STAY**. Durante la ejecución, el TNC calcula los valores de posición de los ejes basculantes disponibles en la máquina y los almacena en los parámetros del sistema Q120 (eje A), Q121 (eje B) y Q122 (eje C)
- ▶ Definir la frase de posicionamiento con los valores angulares calculados por el TNC

Ejemplo de frases NC: inclinar en la máquina con la mesa giratoria C y la mesa basculante A según un ángulo espacial B+45°



...	
12 L Z+250 R0 FMAX	Posicionar a la altura de seguridad
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0 STAY	Definir y activar la función PLANE
14 L A+Q120 C+Q122 F2000	Posicionar el eje basculante con los valores calculados por el TNC
...	Definir el mecanizado en el plano inclinado



## Selección de posibilidades de inclinación alternativas: SEQ +/- (introducción opcional)

Desde la posición del plano de mecanizado definida, el TNC debe calcular la posición adecuada de los ejes basculantes disponibles en su máquina. Por lo general aparecen siempre dos posibles soluciones.

Ajustar a través del selector **SEQ**, cual de estas posibles soluciones debe utilizar el TNC:

- **SEQ+** posiciona el eje maestro de tal manera, que toma un ángulo positivo. El eje maestro es el primer eje de giro partiendo de la mesa o el primer eje de giro partiendo de la mesa (dependiendo de la configuración de la máquina, ver también figura superior derecha)
- **SEQ-** posiciona el eje maestro de tal manera, que toma un ángulo negativo

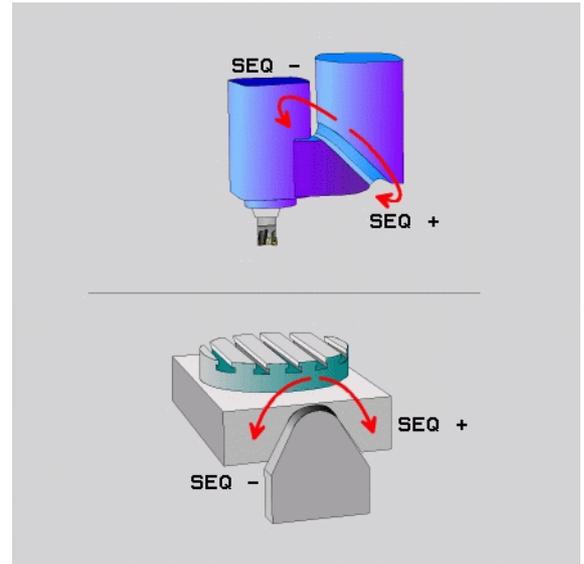
Si la solución escogida mediante **SEQ** no se encuentra dentro del campo de desplazamiento de la máquina, el TNC emite el aviso de error **ángulo no permitido**



Al utilizar la función **PLANE AXIS**, el selector **SEQ** no tiene ninguna función.

Si no se define **SEQ**, el TNC calcula la solución como sigue:

- 1 El TNC comprueba primero, si las dos soluciones posibles se encuentran dentro del campo de desplazamiento
- 2 Comprobado esto, el TNC escoge la solución que se alcance por el camino más corto
- 3 Si sólo hay una solución dentro del campo de desplazamiento, el TNC escoge esta
- 4 Si ninguna de las dos soluciones está dentro del campo de desplazamiento, el TNC emite el aviso de error **ángulo no permitido**



Ejemplo para una máquina con mesa giratoria C y mesa basculante A  
 Función programada: **PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0**

Interr. final de carrera	Posición de partida	SEQ	Resultado posición del eje
Ninguno	A+0, C+0	no progr.	A+45, C+90
Ninguno	A+0, C+0	+	A+45, C+90
Ninguno	A+0, C+0	-	A-45, C-90
Ninguno	A+0, C-105	no progr.	A-45, C-90
Ninguno	A+0, C-105	+	A+45, C+90
Ninguno	A+0, C-105	-	A-45, C-90
$-90 < A < +10$	A+0, C+0	no progr.	A-45, C-90
$-90 < A < +10$	A+0, C+0	+	Mensaje de error
Ninguno	A+0, C-135	+	A+45, C+90

### Selección del modo de transformación (Entrada opcional)

Para máquinas que tienen una mesa giratoria C se dispone de una función con la que se puede fijar el modo de transformación:



► **COORD ROT** determina, que la función PLANE sólo debe rotar el sistema de coordenadas en el ángulo de inclinación definido. La mesa giratoria no se mueve, la compensación del giro se realiza por la vía del cálculo

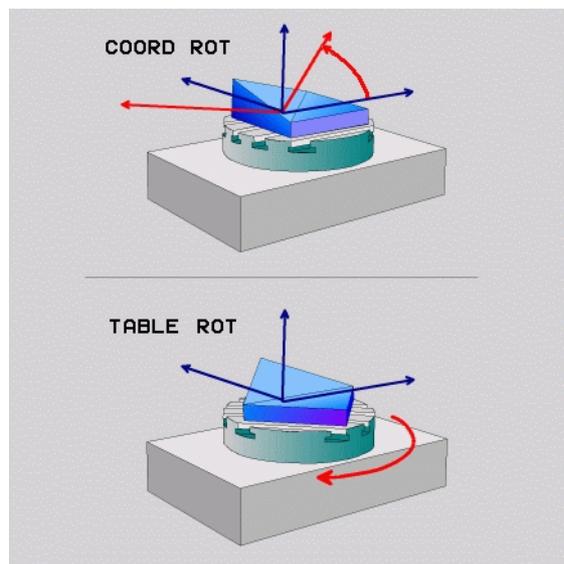


► **TABLE ROT** determina, que la función PLANE debe posicionar la mesa giratoria en el ángulo de inclinación definido. La compensación se realiza mediante un giro de la pieza



Al utilizar la función **PLANE AXIAL**, las funciones **COORD ROT** y **TABLE ROT** no tienen ninguna función.

Si se utiliza la función **TABLE ROT** en combinación con un giro básico y un ángulo de inclinación 0, el TNC inclina la mesa según el ángulo definido en el giro básico.



## 11.3 Fresado frontal en el plano inclinado (opción de software 2)

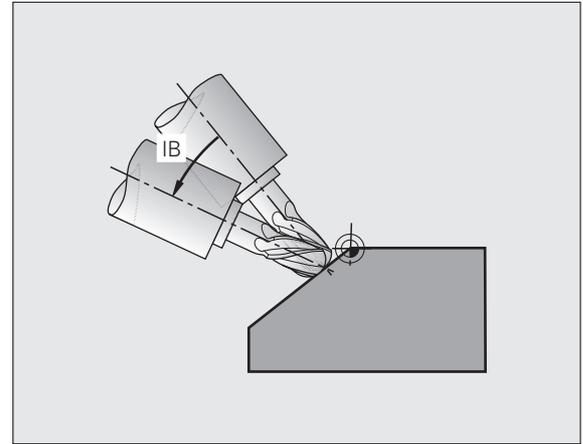
### Función

En relación con las nuevas funciones **PLANE** y **M128** se puede realizar un **fresado en frontal** en un plano de mecanizado inclinado. Para ello se dispone de dos posibilidades de definición:

- Fresado frontal mediante desplazamiento incremental de un eje basculante
- Fresado frontal mediante vectores normales



El fresado frontal en el plano inclinado sólo funciona con fresa radial.



### Fresado frontal mediante desplazamiento incremental de un eje basculante

- ▶ Retirar la herramienta
- ▶ Activar M128
- ▶ Definir una función PLANE cualquiera, teniendo en cuenta el comportamiento del posicionamiento
- ▶ Mediante una frase de recta desplazar de de forma incremental el ángulo frontal deseado en el eje correspondiente

#### Ejemplo de frases NC:

...	
12 L Z+50 R0 FMAX M128	Posicionar a la altura de seguridad, activar M128
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB-45 SPC+0 MOVE ABST50 F1000	Definir y activar la función PLANE
14 L IB-17 F1000	Ajustar ángulo de fresado
...	Definir el mecanizado en el plano inclinado

## Fresado frontal mediante vectores normales



En una frase **LN** sólo puede estar definido un único vector de dirección, a través del cual se define el ángulo de fresado (vector normal **NX**, **NY**, **NZ** o vector de dirección de la herramienta **TX**, **TY**, **TZ**).

- ▶ Retirar la herramienta
- ▶ Activar M128
- ▶ Definir una función PLANE cualquiera, teniendo en cuenta el comportamiento del posicionamiento
- ▶ Ejecutar el programa con frases LN en las que está definido la dirección de la herramienta mediante vector

### Ejemplo de frases NC:

...	
12 L Z+50 R0 FMAX M128	Posicionar a la altura de seguridad, activar M128
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB-45 SPC+0 MOVE ABST50 F1000	Definir y activar la función PLANE
14 LN X+31.737 Y+21,954 Z+33,165 NX+0,3 NY+0 NZ+0,9539 F1000 M3	Ajustar ángulo de fresado mediante vector normal
...	Definir el mecanizado en el plano inclinado



## 11.4 Funciones auxiliares para ejes giratorios

### Avance en mm/min en los ejes giratorios A, B, C: M116 (opción de software 1)

#### Comportamiento estándar

El TNC interpreta el avance programado para un eje giratorio en grados/min (en programas escritos en mm o en pulgadas). Por consiguiente, el avance de trayectoria depende de la distancia entre el centro de la herramienta y el centro del eje giratorio.

Cuanto mayor sea la distancia mayor es el avance.

#### Avance en mm/min en ejes giratorios con M116



El fabricante de la máquina deberá determinar la geometría de ésta en la descripción de la cinemática.

M116 actúa sólo en mesas giratorias y basculantes. M116 no puede ser utilizado con cabezales basculantes. Si la máquina está equipada con una combinación mesa/cabeza, el TNC ignora los ejes basculantes del cabezal.

M116 tiene efecto también con el plano de mecanizado inclinado activo y en combinación con M128.

El TNC interpreta el avance programado para un eje giratorio en mm/min (o 1/10 pulgadas/min). Con ello, el TNC al inicio de la frase calculará el avance para esta frase. El avance no se modifica mientras se ejecuta la frase, incluso cuando la herramienta se dirige al centro del eje giratorio.

#### Funcionamiento

M116 se activa en el plano de mecanizado. Con M117 se anula M116; al final del programa también se desactiva M116.

M116 actúa al principio del programa.



## Desplazamiento por el camino más corto en ejes giratorios: M126

### Comportamiento estándar

El comportamiento standard del TNC en el posicionamiento de los ejes giratorios cuya visualización se ha reducido a valores por debajo de 360°, depende del parámetro de máquina **shortestDistance** (300401). En dicho parámetro el TNC determina la diferencia entre la posición nominal - posición real y si el desplazamiento a la posición programada debe ser siempre (también sin M126) por el recorrido más corto. Ejemplos:

Posición real	Posición nominal	Recorrido
350°	10°	-340°
10°	340°	+330°

### Comportamiento con M126

Con M126 el TNC desplaza un eje giratorio cuya visualización está reducida a valores por debajo de 360°, por el camino más corto. Ejemplos:

Posición real	Posición nominal	Recorrido
350°	10°	+20°
10°	340°	-30°

### Funcionamiento

M126 actúa al principio de la frase.

M126 se anula con M127; al final del programa deja de actuar M126.



## Redondear la visualización del eje giratorio a un valor por debajo de 360°: M94

### Comportamiento estándar

El TNC desplaza la herramienta desde el valor angular actual al valor angular programado.

Ejemplo:

Valor actual del ángulo:	538°
Valor programado del ángulo:	180°
Recorrido real:	-358°

### Comportamiento con M94

Al principio de la frase el TNC reduce el valor angular actual a un valor por debajo de 360° y se desplaza a continuación sobre el valor programado. Cuando están activados varios ejes giratorios, M94 reduce la visualización de todos los ejes. Como alternativa se puede introducir un eje giratorio detrás de M94. En este caso el TNC reduce sólo la visualización de dicho eje.

### Ejemplo de frases NC

Redondear los valores de visualización de todos los ejes giratorios activados:

```
L M94
```

Reducir sólo el valor de visualización del eje C:

```
L M94 C
```

Redondear la visualización de todos los ejes giratorios activados y a continuación desplazar el eje C al valor programado:

```
L C+180 FMAX M94
```

### Funcionamiento

M94 sólo actúa en la frase en la que se programa.

M94 actúa al principio de la frase.



## Mantener la posición del extremo de la herramienta durante el posicionamiento de los ejes basculantes (TCPM): M128 (opción de software 2)

### Comportamiento estándar

El TNC desplaza la herramienta a las posiciones determinadas en el programa de mecanizado. Cuando en un programa se modifica la posición de un eje basculante, debe calcularse la desviación resultante en los ejes lineales y desplazarse en una frase de posicionamiento.

### Comportamiento con M128 (TCPM: Tool Center Point Management)



El fabricante de la máquina deberá determinar la geometría de ésta en la descripción de la cinemática.

Cuando en un programa se modifica la posición de un eje basculante controlado, durante el proceso de inclinación no varía la posición del extremo de la hta. respecto a la pieza.



En ejes basculantes con dentado Hirth: La posición del eje basculante sólo cambia cuando se ha retirado la hta. De lo contrario se puede perjudicar el contorno al salir del dentado.

Detrás de **M128** se puede introducir un avance con el cual el TNC realiza el movimiento de compensación en los ejes lineales. Si no se introduce ningún avance, el TNC desplaza el recorrido programado en marcha rápida.

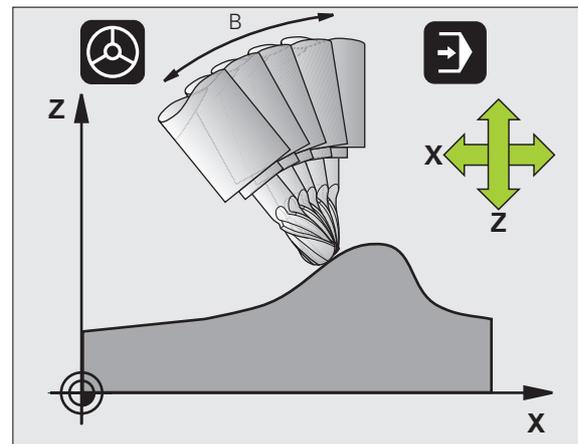


Antes de realizar posicionamientos con **M91** o **M92** y delante de una frase **TOOL CALL**: resetear **M128**.

Para evitar daños en el contorno, con **M128** sólo se puede emplear una fresa esférica.

La longitud de la herramienta debe referirse al centro de la esfera de la fresa esférica.

Cuando está activada **M128**, el TNC indica en la visualización de estados el símbolo **TCPM**.



### M128 en mesas basculantes

Si se programa un movimiento de la mesa basculante con **M128** activada, el TNC gira también el sistema de coordenadas. Si se gira p.ej. el eje C 90° (mediante posicionamiento o desplazamiento del punto cero) y a continuación se programa un movimiento en el eje X, el TNC realiza el movimiento en el eje Y de la máquina.

El TNC también transforma el punto cero fijado, que se ha desplazado por el movimiento de la mesa giratoria.

**M128 en la corrección tridimensional de la herramienta**

Cuando se realiza una corrección tridimensional de la hta. con **M128** activada y corrección de radio **RL/RR**, el TNC posiciona automáticamente los ejes giratorios según determinadas geometrías de la máquina (Fresado periférico, Véase "Corrección tridimensional de la herramienta (Opción de software 2)" en pág. 357).

**Funcionamiento**

**M128** actúa al principio de la frase, **M129** al final de la frase. **M128** también actúa en los modos de funcionamiento manuales y sigue activa después de cambiar de modos de funcionamiento. El avance para el movimiento de la compensación permanece activado hasta que se programa un nuevo avance o se cancela **M128** con **M129**.

**M128** se resetea con **M129**. Cuando se selecciona un nuevo programa en un modo de funcionamiento de Ejecución del pgm, el TNC también cancela **M128**.

**Ejemplo de frases NC**

Realizar movimientos de compensación del radio con un avance de 1000 mm/min:

```
L X+0 Y+38.5 IB-15 RL F125 M128 F1000
```

**Fresado frontal con ejes giratorios no controlados**

Si su máquina dispone de ejes giratorios no controlados (denominados ejes visualizados), entonces puede realizar también, con estos ejes, mecanizados activados con M128 .

Debe procederse de la siguiente forma:

- 1 Colocar de forma manual los ejes giratorios en la posición deseada. En ese momento, la función auxiliar M128 no debe estar activa
- 2 Activar M128: el TNC lee el valor real de todos los ejes giratorios existentes, calcula en base a éstos la nueva posición del punto central de la herramienta, y actualiza la visualización de posiciones
- 3 El TNC ejecuta el movimiento de compensación necesario con la siguiente frase de posicionamiento
- 4 Realizar el mecanizado
- 5 Al final del programa, anular M128 con M129 y volver a situar los ejes giratorios a la posición inicial



Mientras M128 esté activa, el TNC supervisa la posición real de los ejes giratorios no controlados. Si la posición real de un valor definido por el fabricante de la máquina difiere de la posición nominal, el TNC emite un mensaje de error e interrumpe la ejecución del programa.



# 11.5 Corrección tridimensional de la herramienta (Opción de software 2)

## Introducción

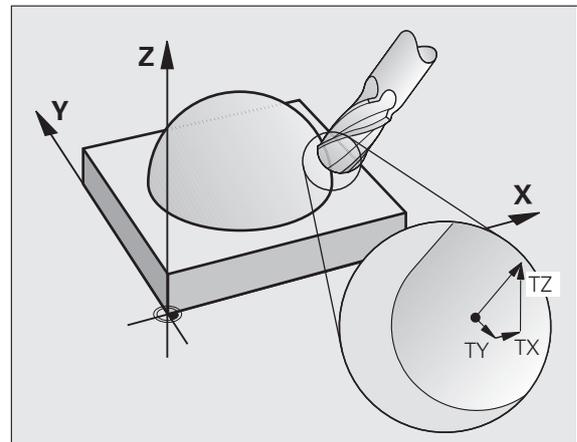
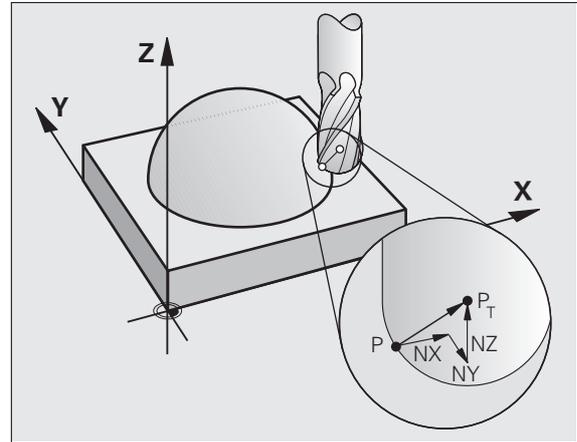
El TNC puede ejecutar una corrección tridimensional (corrección 3D) de la herramienta en interpolaciones lineales. Además de las coordenadas X, Y y Z del punto final de la recta, estas frases deberán contener también los componentes NX, NY y NZ del vector de normales de la superficie. Ver "Definición de un vector normal" en pág. 358.

Si además de esto se quiere realizar una orientación de la hta. o una corrección de radio tridimensional, estas frases deberán contener adicionalmente un vector normal con los componentes TX, TY y TZ, que determina la orientación de la hta. Ver "Definición de un vector normal" en pág. 358.

El punto final de la recta, los componentes de la normal a la superficie y los componentes de la orientación de la hta. deben calcularse en un sistema CAM.

### Posibilidades de aplicación

- Empleo de herramienta con dimensiones que no coinciden con las calculadas con el sistema CAM (corrección 3D sin definición de la orientación de la hta.)
- Face Milling (fresado frontal): Corrección de la geometría de la fresa en la dirección de las normales a la superficie (corrección 3D sin y con definición de la orientación de la hta.). El arranque de viruta se realiza primero con la parte frontal de la hta.
- Peripheral Milling (fresado lateral): Corrección del radio de la fresa perpendicular a la dirección del movimiento y perpendicular a la dirección de la hta. (corrección de radio tridimensional con definición de la orientación de la hta.). El arranque de viruta se realiza primero con la superficie cilíndrica de la hta.



## Definición de un vector normal

Un vector normal es una medida matemática que tienen el valor 1 y una dirección cualquiera. En las frases LN el TNC precisa de hasta dos vectores normales, uno para la dirección de la normal a la superficie y otro (opcional), para determinar la dirección de la orientación de la herramienta. La dirección de la normal a la superficie se determina mediante los componentes NX, NY y NZ. En fresas cilíndricas y fresas esféricas la dirección es perpendicular desde la superficie de la pieza hacia el punto de ref. de la hta.  $P_T$ , en fresas toroidales mediante  $P_T'$  o bien  $P_T$  (véase la figura). La dirección de la orientación de la hta. se determina mediante los componentes TX, TY y TZ



Las coordenadas para la posición X, Y, Z y para las normales a la superficie NX, NY, NZ, o bien TX, TY, TZ, deben tener la misma secuencia en la frase NC.

En la frase LN deben indicarse siempre todas las coordenadas y todas las normales a la superficie incluso si los valores en relación a la frase anterior no han variado.

TX, TY y TZ deben definirse siempre con valores numéricos. No se admiten parámetros Q.

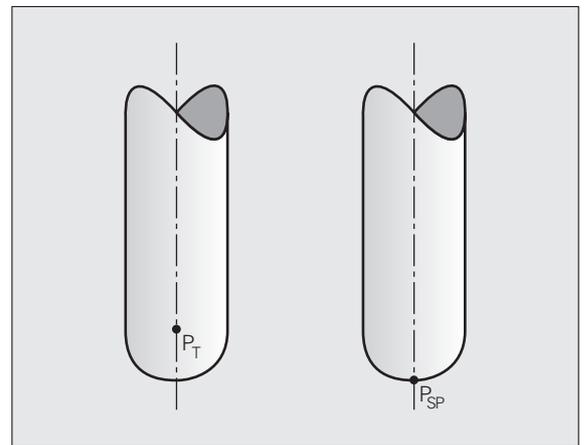
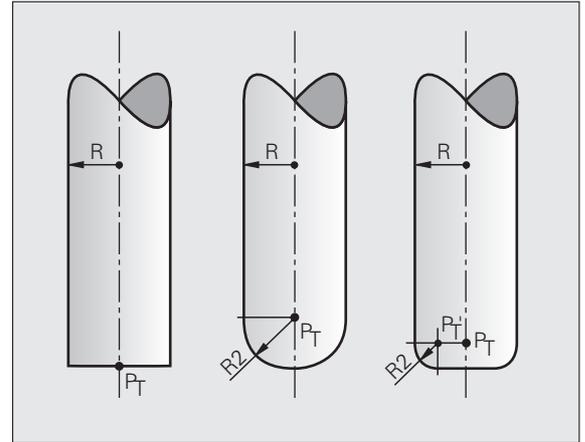
Calcular y emitir los vectores normales siempre con 7 posiciones decimales, a fin de evitar irrupciones de avance durante el mecanizado.

La corrección 3D con normales a la superficie es válida para la indicación de coordenadas en los ejes principales X, Y, Z.

Cuando se cambia una herramienta con sobremedida (valores delta positivos), el TNC emite un aviso de error. El mensaje de error se puede suprimir con la función M **M107**.

Cuando las sobremedidas de la herramienta perjudican el contorno, el TNC no emite un aviso de error.

Mediante el parámetro de máquina **toolRefPoint** (201302) se determina si el sistema CAM ha corregido la longitud de la hta. mediante el centro de la bola  $P_T$  o mediante el polo sur de la bola  $P_{SP}$  (véase la figura).



## Tipos de herramientas admisibles

Los tipos de htas. admisibles (véase la figura) se determinan en la tabla de htas. mediante los radios de herramienta **R** y **R2**:

- Radio **R** de la hta.: Medida desde el punto central de la hta. a la parte exterior de la misma
- Radio 2 **R2** de la hta.: Radio de redondeo desde el extremo de la hta. a la parte exterior de la misma

La relación de **R** a **R2** determina la forma de la herramienta:

- **R2** = 0: Fresado cónico
- **R2** = **R**: Fresado radial
- $0 < \mathbf{R2} < \mathbf{R}$ : Fresado radial de esquinas

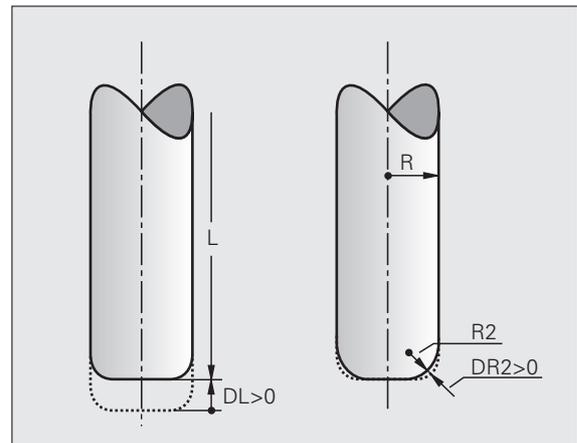
De estas indicaciones se generan también las coordenadas para el punto de referencia de la herramienta  $P_T$ .

## Empleo de otras herramientas: Valores delta

Cuando se emplean herramientas con otras dimensiones a las de la hta. original, se introduce la diferencia de longitudes y radios como valores delta en la tabla de herramientas o en la llamada a la hta. **TOOL CALL**:

- Valor delta positivo **DL**, **DR**, **DR2**: Las dimensiones de la hta. son mayores a las de la hta. original (sobremedida)
- Valor delta negativo **DL**, **DR**, **DR2**: Las dimensiones de la hta. son menores a las de la hta. original (decremento)

El TNC corrige entonces la posición de la hta. según la suma de los valores delta de la tabla de htas. y la llamada a la hta.



## Corrección 3D sin orientación de la hta.

El TNC desplaza la hta. en la dirección de las normales a la superficie según la suma de los valores delta (tabla de htas. y **TOOL CALL**).

### Ejemplo: Formato de la frase con normales a la superficie

```
1 LN X+31.737 Y+21.954 Z+33.165
  NX+0.2637581 NY+0.0078922 NZ-0.8764339 F1000 M3
```

LN: Recta con corrección 3D  
 X, Y, Z: Coordenadas corregidas del punto final de la recta  
 NX, NY, NZ: Componentes de la normal a la superficie  
 F: Avance  
 M: Función auxiliar

## Face Milling: Corrección 3D sin y con orientación de la herramienta

El TNC desplaza la hta. en la dirección de las normales a la superficie según la suma de los valores delta (tabla de htas. y **TOOL CALL**).

Cuando está activada **M128** (Véase "Mantener la posición del extremo de la herramienta durante el posicionamiento de los ejes basculantes (TCPM): M128 (opción de software 2)" en pág. 355) el TNC mantiene la herramienta perpendicular al contorno de la pieza, cuando en la frase **LN** no está determinada ninguna orientación de la herramienta.

Si en la frase **LN** está definida una orientación de la herramienta **T** y a la vez está activa **M128**, el TNC posiciona automáticamente los ejes giratorios de la máquina de forma que la herramienta alcance la orientación de la herramienta indicada. Si no está activa **M128**, el TNC ignora el vector de dirección **T**, incluso si está definido en la frase **LN**.



Esta función sólo es posible en máquinas, en las que sean definibles ángulos espaciales para la configuración de los ejes basculantes. Rogamos consulte el manual de la máquina.

El TNC no puede posicionar automáticamente los ejes giratorios en todas las máquinas. Rogamos consulten el manual de su máquina.



### ¡Atención: Peligro de colisión!

En máquinas cuyos ejes giratorios tienen un margen de desplazamiento limitado, pueden aparecer movimientos en los posicionamientos automáticos, que precisen por ejemplo, un giro de 180° de la mesa. Rogamos presten atención al peligro de colisión del cabezal con la pieza o con el medio de sujeción.

### Ejemplo: Formato de frase con normales a la superficie y orientación de la herramienta

```
LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 NX+0,2637581 NY+0,0078922  
NZ-0,8764339 F1000 M128
```

### Ejemplo: Formato de frase con normales a la superficie sin orientación de la herramienta

```
LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 NX+0,2637581 NY+0,0078922  
NZ-0,8764339 TX+0,0078922 TY-0,8764339 TZ+0,2590319 F1000  
M128
```

LN: Recta con corrección 3D  
X, Y, Z: Coordenadas corregidas del punto final de la recta  
NX, NY, NZ: Componentes de la normal a la superficie  
TX, TY, TZ: Componentes del vector normalizado para la orientación de la herramienta  
F: Avance  
M: Función auxiliar



## Peripheral Milling: Corrección de radio 3D con orientación de la hta.

El TNC desplaza la hta. perpendicularmente a la dirección del movimiento y perpendicularmente a la dirección de la hta. según la suma de los valores delta **DR** (tabla de htas. y **TOOL CALL**). La dirección de la corrección se determina con la corrección de radio **RL/RR** (véase la figura, dirección de movimiento Y+). Para que el TNC pueda alcanzar la orientación de la herramienta indicada, debe activarse la función auxiliar **M128** Ver "Mantener la posición del extremo de la herramienta durante el posicionamiento de los ejes basculantes (TCPM): M128 (opción de software 2)" en pág. 355. Entonces el TNC posiciona automáticamente los ejes giratorios de la máquina de forma que la herramienta alcance la orientación indicada con la corrección activada.



Esta función sólo es posible en máquinas, en las que sean definibles ángulos espaciales para la configuración de los ejes basculantes. Rogamos consulten el manual de su máquina.

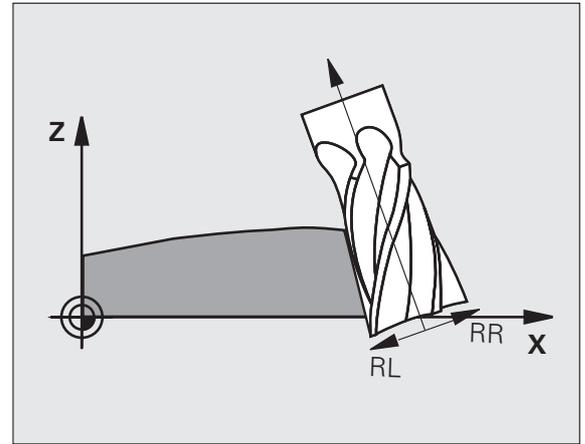
El TNC no puede posicionar automáticamente los ejes giratorios en todas las máquinas. Rogamos consulten el manual de su máquina.

Tener en cuenta que el TNC realiza una corrección superior a los **valores delta** definidos. Un radio de herramienta R definido en la tabla de herramientas no influye en la corrección.



### ¡Atención: Peligro de colisión!

En máquinas cuyos ejes giratorios tienen un margen de desplazamiento limitado, pueden aparecer movimientos en los posicionamientos automáticos, que precisen por ejemplo, un giro de 180° de la mesa. Rogamos presten atención al peligro de colisión del cabezal con la pieza o con el medio de sujeción.



La orientación de la hta. se puede definir de dos formas:

- En la frase LN mediante la indicación de los componentes TX, TY y TZ
- En la frase L mediante la indicación de las coordenadas de los ejes giratorios

#### Ejemplo: Formato de frase con orientación de la herramienta

```
1 LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 TX+0,0078922 TY-0,8764339
TZ+0,2590319 RR F1000 M128
```

LN: Recta con corrección 3D  
 X, Y, Z: Coordenadas corregidas del punto final de la recta  
 TX, TY, TZ: Componentes del vector normalizado para la orientación de la herramienta  
 RR: Corrección del radio de la herramienta  
 F: Avance  
 M: Función auxiliar

#### Ejemplo: Formato de frase con ejes giratorios

```
1 L X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 B+12,357 C+5,896 RL F1000
M128
```

L: Recta  
 X, Y, Z: Coordenadas corregidas del punto final de la recta  
 L: Recta  
 B, C: coordenadas de los ejes giratorios para la orientación de la hta.  
 RL: Corrección radio  
 F: Avance  
 M: Función auxiliar







# 12

**Funcionamiento manual  
y ajuste**



## 12.1 Conexión, desconexión

### Conexión



La conexión y el sobrepaso de los puntos de referencia son funciones que dependen de la máquina. Rogamos consulte el manual de la máquina.

Conectar la tensión de alimentación del TNC y de la máquina. A continuación el TNC indica el siguiente diálogo:

#### SYSTEM STARTUP

Se inicia el TNC

#### INTERRUPCIÓN DE TENSIÓN



Aviso del TNC, de que se ha producido una interrupción de tensión - borrar el aviso

#### TRADUCIR EL PROGRAMA DE PLC

El programa de PLC se traduce automáticamente

#### FALTA TENSIÓN EXTERNA DE RELÉS



Conectar la tensión de potencia. El TNC comprueba la función de la parada de emergencia

#### MODO MANUAL

#### SOBREPASAR PUNTOS DE REFERENCIA



Sobrepasar los puntos de referencia en la secuencia indicada: pulsar para cada eje la tecla de arranque externa START o



Sobrepasar los puntos de ref. en cualquier secuencia: pulsar para cada eje el pulsador externo de manual y mantenerlo hasta que se haya sobrepasado el punto de referencia



Si su máquina está equipada con sistemas de medida absolutos, no es necesario sobrepasar las marcas de referencia. El TNC está listo para el funcionamiento inmediatamente después de ser conectado.



Ahora el TNC está preparado para funcionar y se encuentra en el modo de funcionamiento Manual



Los puntos de referencia sólo deberán sobrepasarse cuando se quieran desplazar los ejes de la máquina. En el caso de que sólo se quieran editar o comprobar programas, se seleccionan, inmediatamente después de conectar la tensión del control, los modos de funcionamiento Memorizar/editar programa o Test del programa.

Después se pueden sobrepasar los puntos de referencia. Para ello se pulsa en el modo de funcionamiento Manual la softkey FIJAR PTO. REF.

### Sobrepasar el punto de referencia en un plano inclinado de mecanizado

El TNC activa automáticamente el plano de trabajo inclinado, en el caso de que esta función estuviera activa durante la desconexión del control. Después el TNC pasa por los ejes al usar una tecla de dirección de ejes, en un sistema de coordenadas inclinado. Posicionar la herramienta de tal manera, que para la pasada posterior de los puntos de referencia no aparezcan colisiones. Para pasar por un punto de referencia se debe desactivar la función "Plano de trabajo inclinado", Véase "Activación de la inclinación manual" en pág. 401.



#### ¡Atención: Peligro de colisión!

Rogamos comprueben que los valores angulares programados en el menú coinciden con los ángulos reales del eje basculante.

Para pasar por un punto de referencia se debe desactivar la función "Plano de trabajo inclinado". Tener en cuenta que no aparezcan colisiones. Liberar la herramienta si fuera necesario.



Si utiliza esta función, entonces debe confirmar, en los sistemas de medida no absolutos, la posición de los ejes giratorios que el TNC muestra en una ventana superpuesta. La posición visualizada corresponde a la última posición activa de los ejes giratorios antes de la desconexión.

Siempre que una de las dos funciones anteriores esté activa, la tecla NC-START no tiene ninguna función. El TNC emite el correspondiente aviso de error.



### Desconexión

Para evitar la pérdida de datos al desconectar, deberá salirse del sistema de funcionamiento del TNC de forma adecuada:

- ▶ Seleccionar el modo de funcionamiento Manual



- ▶ Seleccionar la función para salir, confirmar de nuevo con la softkey SI
- ▶ Cuando el TNC visualiza en una ventana superpuesta el texto **NOW IT IS SAFE TO TURN POWER OFF**, puede interrumpir la tensión en el TNC



¡Si se desconecta el TNC de cualquier forma puede producirse una pérdida de datos!

Tener en cuenta que al activar la tecla END después de salir del control se producirá un reinicio del mismo.

¡Asimismo la desconexión durante el reinicio puede ocasionar pérdidas de datos!



## 12.2 Desplazamiento de los ejes de la máquina

### Indicación



El desplazamiento con las teclas externas de dirección es una función que depende de la máquina. ¡Rogamos consulten el manual de su máquina!

### Desplazar el eje con las teclas externas de dirección



Seleccionar el modo de funcionamiento Manual



Accionar las teclas externas de dirección y mantenerlas pulsadas mientras se tenga que desplazar el eje o



Desplazar los ejes de forma continua: mantener pulsada la tecla de dirección externa y pulsar brevemente el pulsador externo de arranque START



Parar: accionar el pulsador externo de parada STOP

De las dos formas se pueden desplazar simultáneamente varios ejes. El avance con el que se desplazan los ejes, se modifica mediante la softkey F, Véase "Revoluciones S, avance F y función auxiliar M" en pág. 372.



## Posicionamiento por incrementos

En el posicionamiento por incrementos el TNC desplaza un eje de la máquina según la cota incremental programada.



Seleccionar el modo de funcionamiento Manual o Volante electrónico



Conmutar la carátula de softkeys



Seleccionar el posicionamiento por incrementos: softkey INCREMENTO en ON

**APROXIMACIÓN =**



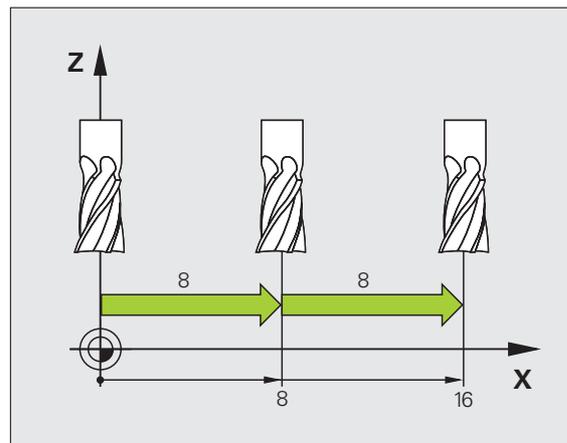
Introducir la aproximación en mm, confirmar con la tecla ENT



Accionar el pulsador externo de manual: posicionar tantas veces como se desee



El valor más alto que puede ser introducido para una profundización es de 10 mm.



## Desplazamiento con el volante electrónico HR 410

El volante electrónico HR 410 está equipado con dos teclas de confirmación. Estas teclas se encuentran debajo de la rueda dentada.

Los ejes de la máquina sólo se pueden desplazar cuando está pulsada una de las teclas de confirmación (esta función depende de la máquina).

El volante HR 410 dispone de los siguientes elementos de mando:

- 1 Pulsador de emergencia
- 2 Volante
- 3 Teclas de confirmación
- 4 Teclas para la selección de ejes
- 5 Tecla para aceptar la posición real
- 6 Teclas para determinar el avance (lento, medio, rápido; el constructor de la máquina determina los avances)
- 7 Sentido en el cual el TNC desplaza el eje seleccionado
- 8 Funciones de la máquina (determinadas por el constructor de la máquina)



Las visualizaciones en rojo determinan el eje y el avance seleccionados.

También se pueden realizar desplazamientos con el volante, durante la ejecución de un programa con **M118** activado.

### Desplazamiento



Seleccionar el modo Volante Electrónico



Mantener pulsada la tecla de confirmación del volante



Seleccionar el eje



Seleccionar el avance



Desplazar el eje activo en la dirección +, o



Desplazar el eje activo en la dirección -

## 12.3 Revoluciones S, avance F y función auxiliar M

### Aplicación

En el modo de funcionamiento Manual y de Volante electrónico se introducen las revoluciones S del cabezal, el avance F y la función auxiliar M mediante softkeys. Las funciones auxiliares se describen en el capítulo "7. Programación: funciones auxiliares".



El constructor de la máquina determina las funciones auxiliares M que se pueden utilizar y la función que realizan.

### Introducción de valores

#### Revoluciones del cabezal S, función auxiliar M



Seleccionar la introducción para la velocidad de cabezal: Softkey S

#### REVOLUCIONES DEL CABEZAL S =

1000



Introducir las revoluciones del cabezal y aceptar con la tecla externa START

El giro del cabezal con las revoluciones S introducidas se inicia con la función auxiliar M. La función auxiliar M se introduce de la misma manera.

### Avance F

La introducción de un avance F se debe confirmar con la tecla ENT en vez de con el pulsador externo START

Para el avance F es válido:

- Cuando se introduce F=0 actúa el avance más pequeño del parámetro de máquina **manualFeed**
- Si el avance introducido sobrepasa el valor definido en los parámetros de máquina **maxFeed**, se activa el valor introducido en el parámetro de máquina
- Después de una interrupción de tensión, sigue siendo válido el avance F programado



## Modificar la velocidad de cabezal y el avance

Con los potenciómetros de override para las revoluciones S del cabezal y el avance F, se puede modificar el valor determinado entre 0% y 150%.



El potenciómetro de override para las revoluciones del cabezal sólo actúa en máquinas con accionamiento del cabezal controlado.



## 12.4 Fijación del punto de referencia sin palpador 3D

### Indicación



Fijar un punto de referencia con palpadores 3D: Ver “Fijar el punto de referencia con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)” en pág. 391.

En la fijación del punto de referencia la visualización del TNC se fija sobre las coordenadas conocidas de una posición de la pieza.

### Preparación

- ▶ Ajustar y centrar la pieza
- ▶ Introducir la herramienta cero con radio conocido
- ▶ Asegurar que el TNC visualiza las posiciones reales



## Fijar punto cero con las teclas de eje



### Medida de seguridad

En el caso de que no esté permitido rozar la superficie de la pieza, se coloca sobre la misma una cala de grosor conocido. Después para fijar el punto de referencia se introduce un valor al cual se ha sumado d.



Seleccionar el modo de funcionamiento **Manual**



Desplazar la herramienta con cuidado hasta que roce la pieza



Seleccionar el eje

### FIJAR EL PUNTO DE REFERENCIA Z=



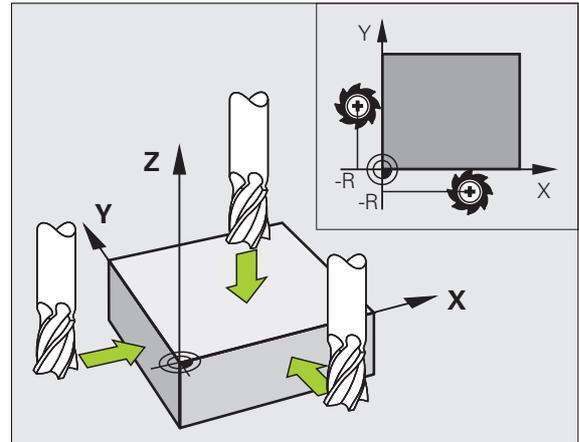
Herramienta cero, eje del cabezal: fijar la visualización sobre una posición conocida de la pieza (p.ej. 0) o introducir el grosor d de la chapa. En el plano de mecanizado: tener en cuenta el radio de la herramienta

Los puntos de referencia para los ejes restantes se fijan de la misma forma.

Si se utiliza una herramienta preajustada en el eje de aproximación, se fija la visualización de dicho eje a la longitud L de la herramienta o bien a la suma  $Z=L+d$ .



El punto de referencia que está encima de las teclas de eje lo guarda el TNC automáticamente en la línea 0 de la tabla de presets.



## Gestión del punto de referencia con la tabla de presets



Las tablas de presets deben ser siempre utilizadas, si

- su máquina está equipada con ejes basculantes (mesa o cabezal basculante) y si se quiere trabajar con la función Inclinación plano de mecanizado
- su máquina está equipada con un sistema de cambio de cabezal
- se ha trabajado hasta ahora con tablas de puntos cero referidos a REF en los controles numéricos TNC anteriores
- Se quiere mecanizar varias piezas iguales que estén alineadas con diferentes posiciones

Las tablas de presets pueden contener el número de filas (puntos de referencia) que se desee. Para optimizar el tamaño del fichero y la velocidad de procesamiento deberían utilizarse sólo el número de líneas necesarias para la gestión de los puntos de referencia.

Por motivos de seguridad sólo pueden insertarse nuevas líneas al final de la tabla de presets.

### Memorizar puntos de referencia en la tabla de presets

La tabla de presets tiene el nombre **PRESET.PR** y está guardada en el directorio **TNC:\table\**. **PRESET.PR** sólo puede editarse en los modos de funcionamiento **Manual** y **Volante electrónico** después de pulsar la softkey **MODIFICAR PRESET**.

Está permitido copiar la tabla de presets en otro directorio (para la seguridad de los datos). Las filas, que fueron protegidas ante escritura por el fabricante de su máquina, también los estarán básicamente en la tabla copiada y, por tanto, no pueden ser modificadas.

¡No modifique el número de filas en la tabla copiada! Esto podría ocasionarle problemas al volver a activar la tabla.

Para activar una tabla de presets que ha sido copiada en otro directorio, debe volver a copiarse ésta en el directorio **TNC:\table\**.

Funcionamiento manual Programar

¿Comentario?

NO	DOC	X	Y	Z	SPC
0		-76.18987	-85.34493	-87.5	-1.6476
1		-3.16302	+7.87823	-85.87356	-1.6476
2		-21.94812	+13.93853	-85.87356	+0
3		-16.87678	-3.59437	-146.89282	+0
4		-3.26756	+7.72406	-133.9237	+0
5		-76.18987	-85.34493	-133.5987	-1.6476
6		+0	+0	+0	+0
7		+0	+0	-146.855	+0
8		+0	+0	+0	+0
9		+0	+0	+0	+0
10		+0	+0	+0	+0
11		+0	+0	+0	+0
12		+0	+0	+0	+0

Text width 16 TNC:\table\preset.pr

99% F-OVR 14:47  
99% F-OVR

X +11.356 Y +108.466 Z +9.751  
C +0.000 S +258.660

REAL     T 3 Z S 0 F 0mm/min Ovr 99.8% M S

INICIO FIN PAGINA PAGINA MODIFIC. TRANSFORM. ACTIVAR  
↑ ↓ ↑ ↓ PRESET PRESET PRESET OFFSET PRESET FIN



Existen diferentes posibilidades para memorizar en la tabla de presets puntos de referencia y giros básicos:

- Mediante los ciclos de palpación en el modo de funcionamiento **Manual** o **Volante electrónico** (ver capítulo 14)
- Mediante los ciclos de palpación 400 a 402 y 410 a 419 en el modo de funcionamiento automático (ver modo de empleo Ciclos, capítulos 14 y 15)
- Registro manual (véase la siguiente descripción)



Los giros básicos de la tabla de presets giran el sistema de coordenadas alrededor del preset, que está situado en la misma fila que el giro básico.

El TNC comprueba al fijar el punto de referencia, si la posición del eje basculante concuerda con los valores correspondientes en el menú 3D ROT. Como consecuencia:

- Con la función Inclinación plano de mecanizado inactiva, la visualización de la posición de los ejes basculantes debe ser = 0° (si se requiere, poner a cero los ejes basculantes)
- Con la función Inclinación el plano de mecanizado activa, las visualizaciones de las posiciones de los ejes basculantes deben coincidir con el ángulo introducido en el menú 3D ROT.

La fila 0 de la tabla de presets está siempre protegida ante escritura. El TNC memoriza siempre en la fila 0 el punto de referencia que haya sido fijado en último lugar mediante las teclas de eje o por softkey. Si el punto de referencia fijado manualmente está activo, el TNC muestra en la visualización de estado el texto **PR MAN(0)**



### Memorizar puntos de referencia manualmente en la tabla de presets

Para memorizar puntos de referencia en la tabla de presets, proceda de la siguiente manera



Seleccionar el modo de funcionamiento **Manual**



Desplazar la herramienta con cuidado hasta que roce la pieza, o posicionar el reloj de medición correspondientemente



Permitir la visualización de la tabla de presets: el TNC abre la tabla de presets y sitúa el cursor sobre la fila activa de la tabla



Seleccionar las funciones para la introducción de presets: el TNC visualiza las posibilidades de introducción disponibles en la carátula de softkeys. Descripción de las posibilidades de introducción: véase la siguiente tabla



Seleccionar la fila en la tabla de presets que desea modificar (el número de fila corresponde al número de preset)



En caso necesario, seleccionar la columna (eje) en la tabla de presets que desea modificar



Seleccionar una de las posibilidades de introducción disponibles mediante softkey (véase la siguiente tabla)



Función	Softkey
<p>Aceptar la posición real de la herramienta (el reloj de medición) como nuevo punto de referencia: la función memoriza el punto de referencia sólo en el eje en el cual está el cursor luminoso</p>	
<p>Asignar a la posición real de la herramienta (el reloj de medición) un valor cualquiera: la función memoriza el punto de referencia sólo en el eje en el cual está el cursor luminoso. Introducir el valor deseado en la ventana superpuesta</p>	
<p>Desplazar de forma incremental un punto de referencia ya memorizado en la tabla: la función memoriza el punto de referencia sólo en el eje en el cual está el cursor luminoso. Introducir el valor de corrección deseado de acuerdo con el signo en la ventana superpuesta. Con la visualización en pulgadas activa: introducir el valor en pulgadas, el TNC convierte internamente el valor introducido en mm</p>	
<p>Introducir directamente el nuevo punto de referencia sin calcular la cinemática (especifico del eje). Solamente utilizar esta función cuando su máquina esté equipada con una mesa giratoria, y desee fijar en el centro de la misma el punto de referencia introduciendo directamente un 0. La función memoriza el punto de referencia sólo en el eje en el cual está el cursor luminoso. Introducir el valor deseado en la ventana superpuesta. Con la visualización en pulgadas activa: introducir el valor en pulgadas, el TNC convierte internamente el valor introducido en mm</p>	
<p>Elegir vista TRANSFORMACIÓN DE BASE/OFFSET DE EJE. En la vista estandar TRANSFORMACIÓN DE BASE se muestran las columnas X, Y y Z. Dependiendo de la máquina, también se muestran las columnas SPA, SPB y SPC. Aquí almacena el TNC la rotación base (en el eje de herramienta Z utiliza el TNC la columna SPC). En la vista OFFSET se muestran al preset los valores Offset.</p>	
<p>Escribir el punto de referencia activo en ese momento en una fila de la tabla elegible: la función memoriza el punto de referencia en todos los ejes y activa automáticamente la correspondiente fila de la tabla. Con la visualización en pulgadas activa: introducir el valor en pulgadas, el TNC convierte internamente el valor introducido en mm</p>	



## Editar tabla de presets

Función de edición en el modo tabla	Softkey
Seleccionar el principio de la tabla	
Seleccionar el final de la tabla	
Seleccionar la página anterior de la tabla	
Seleccionar la página siguiente de la tabla	
Seleccionar funciones para la introducción de presets	
Seleccionar mostrar Transformación de base/Offset de eje	
Activar el punto de referencia de la línea seleccionada en estos momentos de la tabla de presets	
Añadir al final de la tabla el n° de líneas que se indican (2ª carátula de softkeys)	
Copiar el campo destacado 2ª carátula de softkeys)	
Añadir el campo copiado (2ª carátula de softkeys)	
Cancelar la fila seleccionada actualmente: el TNC introduce - en todas las columnas (2ª carátula de softkeys)	
Insertar líneas individuales al final de la tabla (2ª carátula de Softkeys)	
Borrar líneas individuales al final de la tabla (2ª carátula de Softkeys)	



## Activar punto de referencia desde la tabla de presets en el modo de funcionamiento Manual



Al activar un punto de referencia de la tabla de presets, el TNC cancela un desplazamiento, un espejo, una rotación y una escala activa del punto cero.

Por el contrario, un cálculo de coordenadas programado mediante el ciclo 19, Inclinar plano de mecanizado, o la función PLANE, permanece activo.



Seleccionar el modo de funcionamiento **Manua1**



Permitir la visualización de la tabla de presets



Seleccionar el número del punto de referencia que quiera activar, o



Seleccionar mediante la tecla GOTO el número de punto de referencia que se desee activar y confirmar con la tecla ENT



Activar punto de referencia



Confirmar la activación del punto de referencia. El TNC fija la visualización y, si está definido, el giro básico



Salir de la tabla de presets

## Activar un punto de referencia en un programa NC desde la tabla de presets

Para activar puntos de referencia desde la tabla de presets durante la ejecución del programa debe utilizarse el ciclo 247. En el ciclo 247 se define solamente el número de punto de referencia que se desea activar (ver modo de empleo Ciclos, ciclo 247 FIJAR PUNTO DE REFERENCIA).



## 12.5 Utilizar palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)

### Resumen

En el modo de funcionamiento Manual están disponibles los siguientes ciclos de palpación:

Función	Softkey	Página
Calibrar la longitud activa		Página 386
Calibrar el radio activo		Página 387
Calcular el giro básico mediante una línea		Página 389
Fijar el punto de referencia en un eje seleccionable		Página 391
Fijación de la esquina como punto de referencia		Página 392
Fijar punto central círculo como punto de referencia		Página 393
Gestión de los datos del palpador		Ver Modo de Empleo Ciclos



Estando el ciclo de palpación en funcionamiento, no se debe tener activado ningún ciclo de conversión de coordenadas (Ciclo 7 CERO-PIEZA, ciclo 8 ESPEJO, ciclo 10 GIRO, ciclo 11 y 26 FACTOR DE ESCALA y ciclo 19 PLANO DE MECANIZADO).



Encontrará más información sobre la tabla de palpadores en el Modo de Empleo Programación de ciclos.



## Selección del ciclo de palpación

- ▶ Seleccionar el modo de funcionamiento Manual o Volante electrónico



- ▶ Seleccionar las funciones de palpación: Pulsar la softkey FUNCIONES PALPADOR. El TNC muestra otras softkeys: véase la tabla de arriba



- ▶ Selección del ciclo de palpación: p.ej. pulsar la softkey PALPAR ROT, el TNC muestra en la pantalla el menú correspondiente



### Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero



Utilice esta función si quiere memorizar los valores de medición en el sistema de coordenadas de la pieza. Si quiere memorizar los valores de medición en el sistema de coordenadas fijado en la máquina (coordenadas REF), pulse la softkey ENTRADA TABLA PRESETS Ver “Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets” en pág. 385.

Mediante la softkey ENTRADA TABLA PUNTOS CERO, el TNC puede introducir, después de ejecutar cualquier ciclo de palpación, los valores de la medición en una tabla de puntos cero:

- ▶ Ejecutar cualquier función de palpación
- ▶ Registrar las coordenadas deseadas para el punto de referencia en las ventanas de introducción que aparecen (depende del ciclo de palpación ejecutado)
- ▶ Introducir número de punto cero en el campo de introducción  
**Número en tabla =**
- ▶ Pulsar la softkey ENTRADA TABLA PUNTOS CERO. El TNC guarda el punto cero con el número introducido en la tabla de puntos cero indicada



## Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets



Utilice esta función si quiere memorizar los valores de medición en el sistema de coordenadas fijados en la máquina (coordenadas REF). Si quiere memorizar los valores de medición en el sistema de coordenadas de la pieza, pulse la softkey ENTRADA TABLA PUNTOS CERO. Ver "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero" en pág. 384.

Mediante la softkey ENTRADA TABLA PRESETS, el TNC puede introducir, después de ejecutar cualquier ciclo de palpación, los valores de la medición en una tabla de presets: Los valores de medición serán memorizados entonces en relación al sistema de coordenadas fijado en la máquina (coordenadas REF). La tabla de Presets tiene el nombre PRESET.PR y se está guardada en el directorio TNC:\table\.

- ▶ Ejecutar cualquier función de palpación
- ▶ Registrar las coordenadas deseadas para el punto de referencia en las ventanas de introducción que aparecen (depende del ciclo de palpación ejecutado)
- ▶ Introducir número de preset en el campo de introducción **Número en tabla:**
- ▶ Pulsar la softkey ENTRADA TABLA PRESETS. El TNC guarda el punto cero con el número introducido en la tabla de presets indicada



## 12.6 Calibrar palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)

### Introducción

Para poder determinar con exactitud el punto de conmutación real de un palpador 3D se debe calibrar el sistema de palpación. Sino, el TNC no podrá realizar mediciones exactas.



En los siguientes casos siempre hay que calibrar el sistema de palpación:

- Puesta en marcha
- Rotura del vástago
- Cambio del vástago
- Modificación del avance de palpación
- Irregularidades, como p.ej., calentamiento de la máquina
- Cambio del eje de herramienta activo

En la calibración el TNC calcula la longitud "activa" del vástago y el radio "activo" de la bola de palpación. Para la calibración del palpador 3D, se coloca un anillo de ajuste con altura y radio interior conocidos, sobre la mesa de la máquina.

### Calibración de la longitud activa

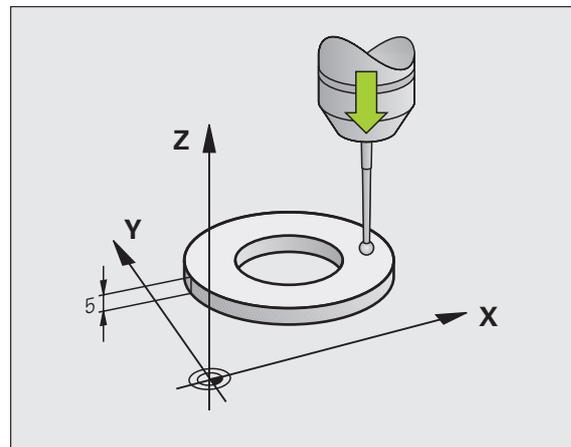


La longitud activa del palpador se refiere siempre al punto de referencia de la herramienta. Por regla general, el fabricante de la máquina sitúa el punto de referencia de la herramienta sobre la base del cabezal.

- ▶ Fijar el punto de referencia en el eje del cabezal de tal manera que para la mesa de la máquina sea válido:  $Z=0$ .



- ▶ Seleccionar la función para la calibración de la longitud del palpador: pulsar la softkey FUNCION PALPACION y CAL L. El TNC muestra una ventana del menú con cuatro casillas de introducción.
- ▶ Introducir el eje de la hta. (tecla del eje)
- ▶ **Punto de ref.:** Introducir la altura del anillo de ajuste
- ▶ **Los puntos del menú radio de la esfera y longitud activa** no precisan ser introducidos
- ▶ Desplazar el palpador sobre la superficie del anillo de ajuste
- ▶ Si es preciso modificar la dirección de desplazamiento: mediante softkey o con los pulsadores de manual
- ▶ Palpación de la superficie: pulsar el arranque START



## Calibración del radio activo y ajuste de la desviación del palpador

Normalmente el eje del palpador no coincide exactamente con el eje del cabezal. La función de calibrado registra el desplazamiento entre el eje de palpación y el eje del cabezal y lo iguala por cálculo.

Dependiendo del ajuste en la columna TRACK de la tabla de palpadores (seguimiento de cabezal activo/inactivo), la rutina de calibración transcurre de distinto modo. Mientras que con un seguimiento de cabezal activo el proceso de calibración transcurre con un único arranque-NC, con un seguimiento de cabezal inactivo Ud. decide, si desea calibrar el desplazamiento del centro o no.

Con el calibrado de desplazamiento del centro, el palpador 3D gira 180°. El giro lo ejecuta una función auxiliar que determina el constructor de la máquina en el parámetro mStrobeUTurn.

Proceda al calibrado manual como se indica a continuación:

- Posicionar la bola de palpación en funcionamiento manual en el interior del anillo de ajuste



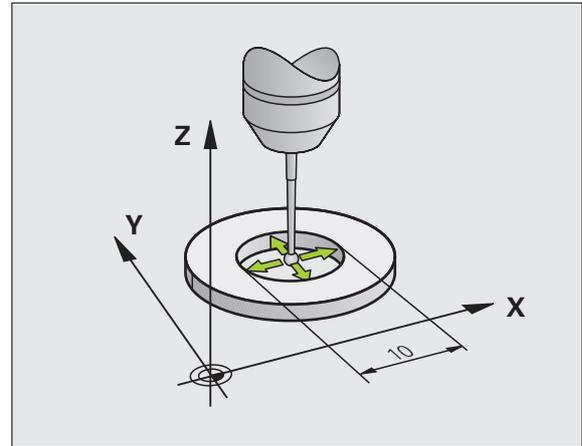
- Selección de la función de calibración del radio de la bola de palpación y de la desviación del palpador: pulsar la softkey CAL R
- Seleccionar el eje de la hta. e introducir el radio del anillo de ajuste
- Palpación: accionar 4 veces el pulsador externo de arranque START. El palpador 3D palpa en cada dirección de los ejes una posición del interior del anillo y calcula el radio activo de la bola de palpación.
- Si se quiere finalizar ahora la función de calibración, pulsar la softkey FIN



Para determinar el desplazamiento de centros de la bola de palpador, el TNC debe estar preparado por el fabricante de la máquina. ¡Rogamos consulten el manual de su máquina!



- Determinar la desviación de la bola de palpación. Pulsar la softkey 180°. El TNC gira el palpador 180°
- Palpación: accionar 4 veces el pulsador externo de arranque START. El palpador 3D palpa en cada dirección de los ejes una posición del interior del anillo y calcula la desviación del palpador



## Visualización de los valores calibrados

El TNC memoriza la longitud y el radio activos del palpador en la tabla de la herramienta. El TNC memoriza el desvío del centro del palpador en la tabla del mismo, en las columnas **CAL\_OF1** (eje principal) y **CAL\_OF2** (eje auxiliar). Los valores memorizados se visualizan pulsando la softkey Tabla del palpador.



Cuando utilice el palpador, preste atención a la hora de activar el número de herramienta correcto, independientemente de si quiere ejecutar el ciclo de palpación en modo de funcionamiento Automático o en modo de funcionamiento Manual.

Los valores de calibración calculados se calculan después de una llamada (en caso necesario, reiterada) de herramienta.



Encontrará más información sobre la tabla de palpadores en el Modo de Empleo Programación de ciclos.

Editar tabla							Programar
¿Selección del sistema de palpación							
Fichero: tnc:\table\tchprobe.tp							Linea: 0 >>
NO	TYPE	CAL_OF1	CAL_OF2	CAL_RNG	F	FMAX	DIST
1	TS120	+0	+0	0	500	+2000	10
2	TS400	+0	+0	0	500	+2000	10
3	TS120	+0	+0	0	500	+2000	10

INICIO ↑    FIN ↓    PAGINA ↑    PAGINA ↓    EDITAR OFF ON    BUSQUEDA    FIN



## 12.7 Compensar inclinación de pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)

### Introducción

El TNC compensa una inclinación de la pieza mediante el "Giro básico".

Para ello el TNC fija el ángulo de giro sobre el ángulo que forma una superficie de la pieza con el eje de referencia angular del plano de mecanizado. Véase figura de la derecha.

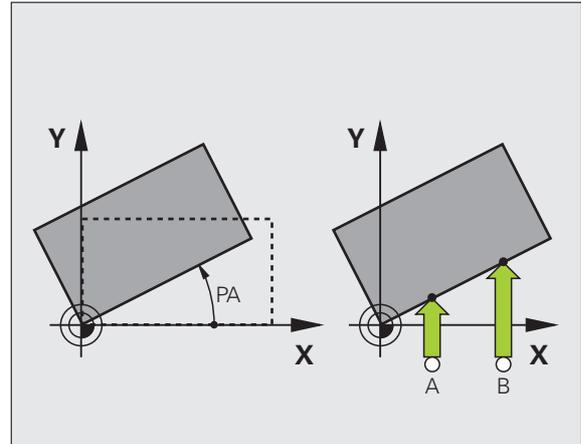
El TNC registra el giro básico, en función del eje de herramienta, en la columna SPA, SPB o SPC de la tabla de preset.



Seleccionar siempre la dirección de palpación para medir la inclinación de la pieza perpendicular al eje de referencia angular.

Para calcular correctamente el giro básico en la ejecución del programa, deberán programarse ambas coordenadas del plano de mecanizado en la primera frase de desplazamiento.

También puede utilizar un giro básico en combinación con la función PLANE. En ese caso, debe activar en primer lugar el giro básico y, a continuación, la función PLANE.



### Calcular el giro básico



- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR ROT
- ▶ Posicionar el palpador cerca del primer punto de palpación
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación perpendicular al eje de referencia angular: Seleccionar el eje y la dirección mediante softkey
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ Posicionar el palpador cerca del segundo punto de palpación
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START. El TNC calcula el giro básico y visualiza el ángulo tras el diálogo **Angulo de giro**
- ▶ Activar el giro básico: Pulsar la softkey FIJAR GIRO BÁSICO.
- ▶ Finalizar la función de palpación: Pulsar la tecla END



## Memorizar el giro básico en la tabla de presets

- ▶ Tras el proceso de palpación, introducir el número de preset en el campo **Número en tabla** en el que el TNC debe memorizar el giro básico activo
- ▶ Pulsar la softkey REGISTRO TABLA PRESETS, para memorizar el giro básico en la tabla de presets

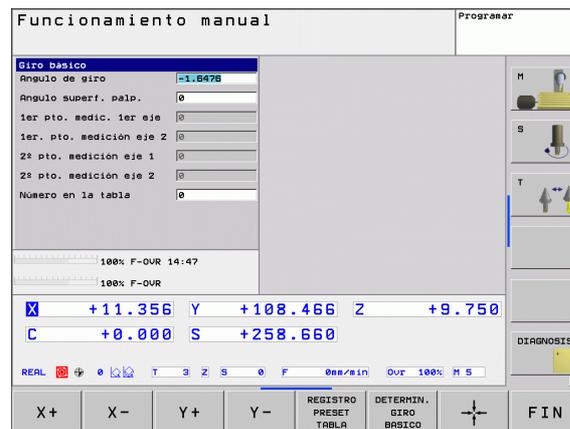
## Visualización del giro básico

El ángulo de giro básico se visualiza después de una nueva selección de PROBING ROT en la visualización del ángulo de giro. El TNC también indica el ángulo en la visualización de estados adicional (ESTADO POS.)

Siempre que el TNC desplace los ejes de la máquina según el giro básico, en la visualización de estados se ilumina un símbolo para dicho giro básico.

## Anulación del giro básico

- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR ROT
- ▶ Introducir el ángulo de giro "0", aceptar con la softkey FIJAR GIRO BÁSICO
- ▶ Finalizar la función de palpación: pulsar la tecla softkey



## 12.8 Fijar el punto de referencia con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)

### Resumen

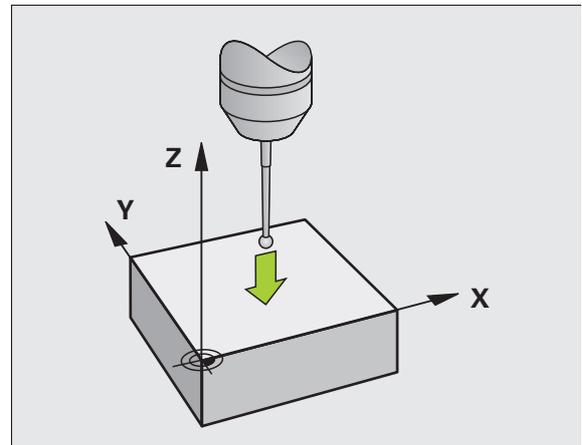
Las funciones para la fijación del punto de referencia en la pieza orientada, se seleccionan con las siguientes softkeys:

Softkey	Función	Página
	Fijar el punto de referencia en cualquier eje con	Página 391
	Fijación de la esquina como punto de referencia	Página 392
	Fijar punto central círculo como punto de referencia	Página 393

### Fijar el punto de referencia en cualquier eje



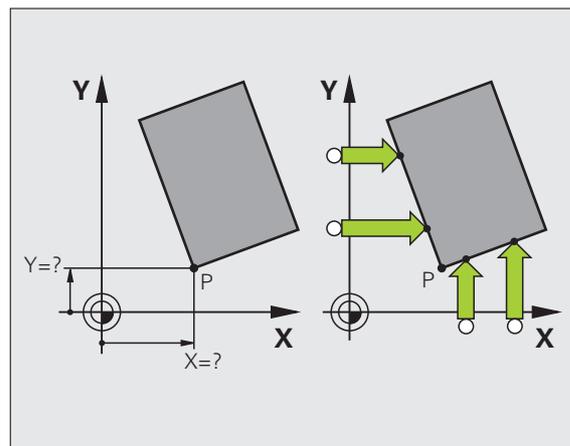
- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR POS
- ▶ Posicionar el palpador cerca del punto de palpación
- ▶ Seleccionar simultáneamente la dirección de palpación y el eje para los cuales se ha fijado el punto de referencia, p.ej. palpar Z en dirección Z-: seleccionar mediante softkey
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ **Punto de referencia:** Introducir coordenada teórica, aceptar con la softkey FIJAR PTO. REF., Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero" en pág. 384
- ▶ Finalizar la función de palpación: pulsar la softkey END



## Esquina como punto de referencia



- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR P
- ▶ Posicionar el palpador cerca del 2º punto de palpación sobre la misma arista
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación: mediante softkey
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ Posicionar el palpador cerca del 2º punto de palpación sobre la misma arista
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ Posicionar el palpador cerca del 2º punto de palpación sobre la misma arista
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación: mediante softkey
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ Posicionar el palpador cerca del 2º punto de palpación sobre la misma arista
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ **Punto de referencia:** introducir las dos coordenadas del punto de ref. en la ventana del menú y aceptar con la softkey FIJAR PTO. REF., o Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets" en pág. 385)
- ▶ Finalizar la función de palpación: Pulsar la tecla END



## Punto central del círculo como punto de referencia

Como punto de referencia se pueden fijar puntos centrales de taladros, cajas circulares, cilindros, isla, islas circulares, etc,

### Círculo interior:

El TNC palpa la pared interior del círculo en las cuatro direcciones de los ejes de coordenadas.

En los arcos de círculo, la dirección de palpación puede ser cualquiera.

- ▶ Posicionar la bola de palpación aprox. en el centro del círculo

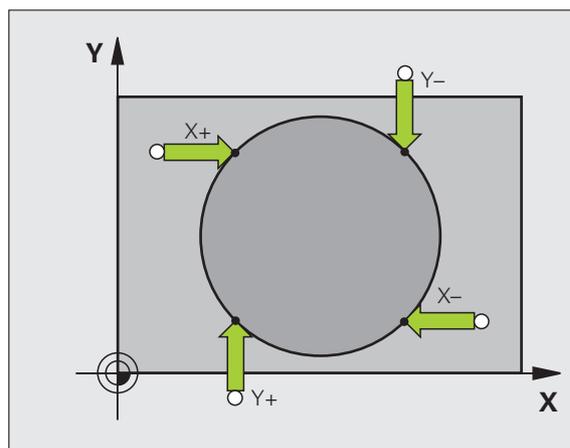
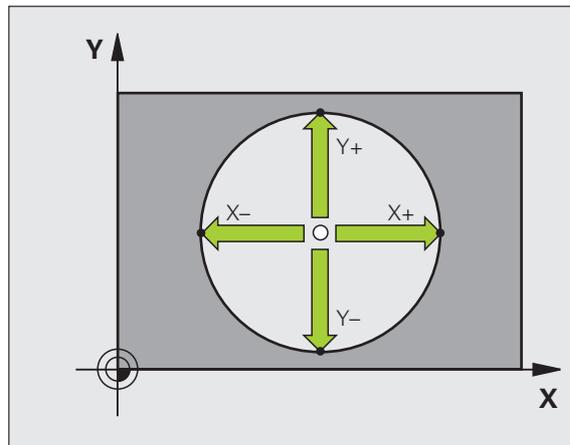


- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR CC
- ▶ Palpación: accionar 4 veces el pulsador START. El palpador palpa sucesivamente 4 puntos de la pared interior del círculo
- ▶ **Punto de referencia:** introducir ambas coordenadas del punto central del círculo en la ventana del menú, aceptar con softkey FIJAR PUNTO DE REF., o escribir valor en una tabla (Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero" en pág. 384, ó Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets" en pág. 385)
- ▶ Finalizar la función de palpación: pulsar la softkey END

### Círculo exterior:

- ▶ Posicionar la bola de palpación cerca del primer punto de palpación fuera del círculo
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación: seleccionar la softkey correspondiente
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ Repetir el proceso de palpación de los 3 puntos restantes. Véase la figura de abajo a la derecha
- ▶ **Punto de referencia:** introducir las coordenadas del punto de ref., aceptar con softkey FIJAR PUNTO REF., o escribir valor en una tabla (Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero" en pág. 384, ó Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets" en pág. 385)
- ▶ Finalizar la función de palpación: pulsar la softkey END

Después de la palpación, el TNC visualiza en pantalla las coordenadas actuales del punto central y el radio del círculo PR.



## Medición de piezas con palpadores 3D

El palpador puede utilizarse también en los modos de funcionamiento Manual y Volante electrónico para realizar mediciones sencillas en la pieza. Para tareas de medición más complejas están a su disposición un gran número de ciclos de palpación programables (ver Modo de Empleo Ciclos, capítulo 16, Controlar automáticamente las piezas). Con el palpador 3D se pueden determinar:

- coordenadas de la posición y con dichas coordenadas
- dimensiones y ángulos de la pieza

### Determinar las coordenadas de la posición de una pieza centrada



- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR POS
- ▶ Posicionar el palpador cerca del punto de palpación
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación y simultáneamente el eje al que se refiere la coordenada: seleccionar la softkey correspondiente.
- ▶ Iniciar el proceso de palpación: pulsar el arranque START

El TNC visualiza la coordenada del punto de palpación como punto de referencia.

### Determinar las coordenadas del punto de la esquina en el plano de mecanizado

Determinar las coordenadas del punto de la esquina: Véase "Esquina como punto de referencia" en pág. 392. El TNC indica las coordenadas de la esquina palpada como punto de referencia.

## Determinar las dimensiones de la pieza



- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR POS
- ▶ Posicionar el palpador cerca del primer punto de palpación A
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación mediante softkey
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START
- ▶ Anotar como punto de referencia el valor visualizado (sólo si se empleará posteriormente el punto de referencia obtenido)
- ▶ Introducir el punto de referencia "0"
- ▶ Interrumpir el diálogo: pulsar la tecla END
- ▶ Seleccionar de nuevo la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR POS
- ▶ Posicionar el palpador cerca del segundo punto de palpación B
- ▶ Seleccionar la dirección de palpación con las teclas cursoras: El mismo eje pero en sentido opuesto al de la primera palpación.
- ▶ Palpación: accionar el pulsador externo de arranque START

En la visualización del punto de referencia se tiene la distancia entre los dos puntos sobre el eje de coordenadas.

Fijar de nuevo la visualización de la posición al valor que se tenía antes de la medición lineal

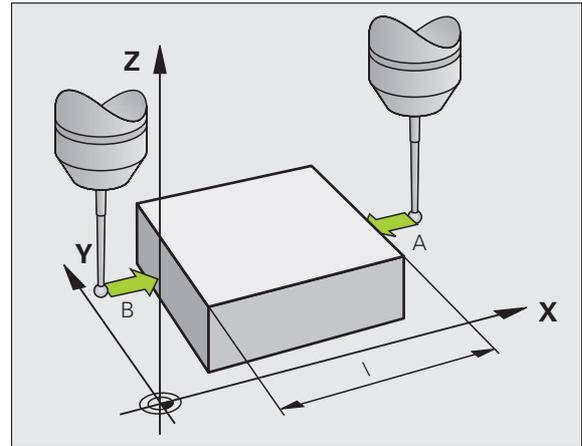
- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR POS
- ▶ Palpar de nuevo el primer punto de palpación
- ▶ Fijar el punto de referencia al valor anotado
- ▶ Interrumpir el diálogo: pulsar la tecla END

Medición de un ángulo

Con un palpador 3D se puede determinar un ángulo en el plano de mecanizado. Se mide

- el ángulo entre el eje de referencia angular y una arista de la pieza o
- el ángulo entre dos aristas

El ángulo medido se visualiza hasta un valor máximo de 90°.



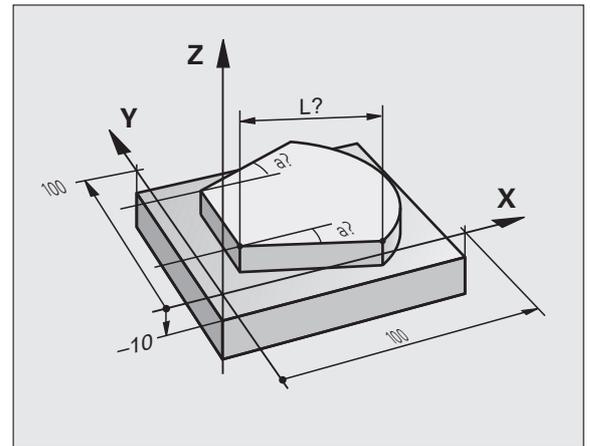
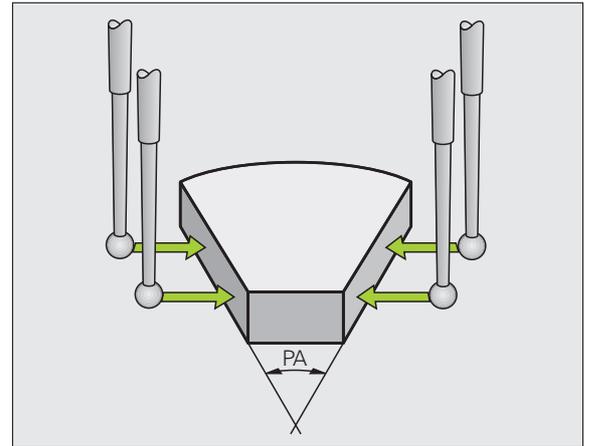
## Determinar el ángulo entre el eje de referencia angular y una arista de la pieza



- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR ROT
- ▶ Angulo de giro: anotar el ángulo de giro visualizado, en el caso de que se quiera volver a repetir después el giro básico realizado anteriormente.
- ▶ Ejecutar el giro básico con el lado a comparar Ver “Compensar inclinación de pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)” en pág. 389
- ▶ Con la softkey PALPAR ROT visualizar como ángulo de giro, el ángulo entre el eje de referencia angular y la arista de la pieza.
- ▶ Eliminar ajuste básico o restablecer el ajuste básico original
- ▶ Fijar el punto de referencia al valor anotado

Determinar el ángulo entre dos aristas de la pieza

- ▶ Seleccionar la función de palpación: pulsar la softkey PALPAR ROT
- ▶ Angulo de giro: anotar el ángulo de giro visualizado, en el caso de que se quiera volver a reproducir posteriormente
- ▶ Realizar el giro básico para el primer lado Ver “Compensar inclinación de pieza con palpador 3D (opción de Software Touch probe functions)” en pág. 389
- ▶ Asimismo se palpa el segundo lado igual que en un giro básico, ¡no fijar el ángulo de giro a 0!
- ▶ Con la softkey PALPAR ROT visualizar el ángulo PA entre las aristas de la pieza como ángulo de giro
- ▶ Eliminar el giro básico o volver a reproducir el giro básico original: Fijar el ángulo de giro al valor anotado



## Utilizar las funciones de palpación con palpadores mecánicos o relojes de medición

En caso de no disponer en su máquina de ningún palpador electrónico 3D, puede utilizar todas las funciones de palpación manuales descritas anteriormente (excepción: funciones de calibración) también con palpadores mecánicos o a través de simples contactos con la pieza.

En lugar de una señal electrónica, que es generada automáticamente por un palpador 3D durante la función de palpación, activar la señal de conmutación para aceptar la **posición palpación** manualmente, mediante una tecla. Debe procederse de la siguiente forma:



- ▶ Seleccionar mediante una softkey cualquier función de palpación

- ▶ Desplazar el palpador mecánico a la primera posición, que deberá adoptar el TNC



- ▶ Aceptar la posición: pulsar la softkey aceptar-posición-actual, el TNC memoriza la posición actual
- ▶ Desplazar el palpador mecánico a la próxima posición, que deberá adoptar el TNC



- ▶ Aceptar la posición: pulsar la softkey aceptar-posición-actual, el TNC memoriza la posición actual
- ▶ Si es necesario, desplazarse hacia otras posiciones y aceptar del mismo modo anteriormente descrito
- ▶ **Punto de referencia:** Introducir las coordenadas del nuevo punto de referencia en la ventana del menú, aceptar con la softkey FIJAR PUNTO DE REF., o escribir valores en una tabla (Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de puntos cero" en pág. 384, ó Véase "Escribir los valores de la medición de los ciclos de palpación en una tabla de presets" en pág. 385)
- ▶ Finalizar la función de palpación: pulsar la tecla END



## 12.9 Inclinación de plano de mecanizado (Opción de software 1)

### Aplicación y funcionamiento



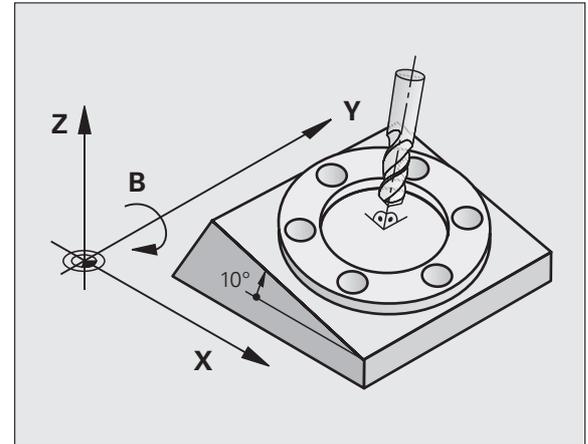
El constructor de la máquina ajusta las funciones para la inclinación del plano de mecanizado al TNC y a la máquina. En determinados cabezales basculantes (mesas giratorias), el constructor de la máquina determina si el TNC interpreta los ángulos programados en el ciclo como coordenadas de los ejes giratorios o como componentes angulares de un plano inclinado. Rogamos consulte el manual de la máquina.

El TNC contempla la inclinación de planos de mecanizado en máquinas herramienta con cabezales y mesas basculantes. Las aplicaciones más típicas son p.ej. taladros inclinados o contornos inclinados en el espacio. En estos casos el plano de mecanizado se inclina alrededor del punto cero activado. Como siempre el mecanizado se programa en un plano principal (p.ej. plano X/Y), sin embargo se ejecuta en el plano inclinado respecto al plano principal.

Existen tres modos de funcionamiento para la inclinación del plano de mecanizado:

- Inclinación manual con la softkey 3D ROT en los modos de funcionamiento Manual y Volante Electrónico, Véase "Activación de la inclinación manual" en pág. 401
- Inclinación controlada, ciclo **19 PLANO DE MECANIZADO** en el programa de mecanizado (ver Modo de Empleo Ciclos, Ciclo 19, PLANO DE MECANIZADO)
- Inclinación automática, función **PLANE** en el programa de mecanizado Ver "La función PLANE: inclinación del plano de mecanizado (opción de software 1)" en pág. 329

Las funciones del TNC para la "Inclinación del plano de mecanizado" son transformaciones de coordenadas. Para ello el plano de mecanizado siempre está perpendicular a la dirección del eje de la hta.



Básicamente, en la inclinación del plano de mecanizado, el TNC distingue dos tipos de máquinas:

#### ■ Máquinas con mesa basculante

- Deberá colocarse la pieza mediante el correspondiente posicionamiento de la mesa basculante, p.ej. en la posición de mecanizado deseada mediante una frase L.
- La situación del eje de la herramienta transformado **no** se modifica en relación al sistema de coordenadas fijo de la máquina. Si se gira la mesa, es decir, la pieza, p.ej. 90° el sistema de coordenadas **no** se gira. Si en el modo de funcionamiento Manual se pulsa la tecla Z+, la herramienta se desplaza en la dirección Z+.
- El TNC tiene en cuenta para el cálculo del sistema de coordenadas transformado, solamente las desviaciones mecánicas de la mesa basculante correspondiente (llamadas zonas de traslación).

#### ■ Máquina con cabezal basculante

- Deberá colocarse la herramienta mediante el correspondiente posicionamiento del cabezal basculante, p.ej. en la posición de mecanizado deseada, mediante una frase L
- La posición del eje inclinado (transformado) de la herramienta se modifica, al igual que la posición de la herramienta, en relación al sistema de coordenadas fijo de la máquina: si se gira el cabezal basculante de la máquina, es decir la herramienta, p.ej. en el eje B a +90°, el sistema de coordenadas también se gira. Si en el modo de funcionamiento Manual se pulsa la tecla Z+, la herramienta se desplaza en la dirección X+ del sistema de coordenadas fijo de la máquina.
- Para el cálculo del sistema de coordenadas transformado, el TNC tiene en cuenta las desviaciones condicionadas mecánicamente del cabezal basculante (zonas de "traslación") y las desviaciones causadas por la oscilación de la herramienta (corrección 3D de la longitud de la herramienta)



## Sobrepasar los puntos de referencia en ejes basculantes

El TNC activa automáticamente el plano de trabajo inclinado, en el caso de que esta función estuviera activa durante la desconexión del control. Después el TNC pasa por los ejes al usar una tecla de dirección de ejes, en un sistema de coordenadas inclinado. Posicionar la herramienta de tal manera, que para la pasada posterior de los puntos de referencia no aparezcan colisiones. Para pasar por un punto de referencia se debe desactivar la función "Plano de trabajo inclinado", Véase "Activación de la inclinación manual" en pág. 401.



### ¡Atención: Peligro de colisión!

Hay que comprobar que la función "Inclinar plano de mecanizado" esté activada en el modo de funcionamiento Manual y que los valores de ángulo registrados en el menú corresponden a los ángulos reales del eje de inclinación.

Para pasar por un punto de referencia se debe desactivar la función "Plano de trabajo inclinado". Tener en cuenta que no aparezcan colisiones. Liberar la herramienta si fuera necesario.

## Visualización de posiciones en un sistema inclinado

Las posiciones visualizadas en la pantalla de estados (**NOMINAL** y **REAL**) se refieren al sistema de coordenadas inclinado.

## Limitaciones al inclinar el plano de mecanizado

- La función de palpación Giro básico no está disponible, si se ha activado en el modo de funcionamiento Manual la función Inclinación plano de mecanizado
- La función "Aceptar posición real" sólo se permite si la función Inclinación plano de mecanizado se encuentra activa
- No se pueden realizar posicionamientos de PLC (determinados por el constructor de la máquina)



## Activación de la inclinación manual



Seleccionar la inclinación manual: pulsar la softkey 3D ROT



Posicionar el campo luminoso en el punto del menú **modo Manual** mediante las teclas cursoras



Activar la inclinación manual: pulsar la softkey ACTIVO



Posicionar el campo luminoso sobre el eje basculante deseado mediante las teclas cursoras

Introducir el ángulo de inclinación



Finalizar la introducción: tecla END

Para desactivarlo, se fija el modo de funcionamiento deseado en el menú Inclinación del plano de mecanizado al modo Inactivo.

Cuando está activada la función Inclinación del plano de mecanizado, y el TNC desplaza los ejes de la máquina en relación a los ejes inclinados, en la visualización de estados aparece el símbolo

En el caso de que se active la función Inclinación del plano de mecanizado en el modo de funcionamiento Ejecución del programa, el ángulo de inclinación introducido en el menú será válido a partir de la primera frase del programa de mecanizado a ejecutar. Utilice el ciclo **19 PLANO DE MECANIZADO** o la función **PLANE** en el programa de mecanizado, allí están activos los valores angulares definidos. En este caso se sobrescriben los valores angulares introducidos en el menú.



## 12.9 Inclinación de la mesa de mecanizado (Opción de software 1)





# 13

**Posicionamiento manual**



## 13.1 Programación y ejecución de mecanizados sencillos

El modo de funcionamiento Posicionamiento manual (MDI) es apropiado para mecanizados sencillos y posicionamientos previos de la herramienta. En este modo de funcionamiento se puede introducir y ejecutar directamente un programa corto en formato lenguaje conversacional HEIDENHAIN o DIN/ISO. También se puede llamar a ciclos del TNC. El programa se memoriza en el fichero \$MDI. En el posicionamiento manual se puede activar la visualización de estados adicional.

### Empleo del posicionamiento manual



#### Limitación

Las siguientes funciones no están disponibles en el modo MDI:

- Programación libre de contornos FK
- Repeticiones parciales de un pgm
- Técnica de subprograma
- Correcciones de trayectoria de herramienta
- Gráfico de programación
- Llamada de un programa **PGM CALL**
- El Gráfico de programación



Seleccionar el modo de funcionamiento Posicionamiento manual (MDI). Programar el fichero \$MDI tal como se desee



Iniciar la ejecución del programa: pulsador externo START

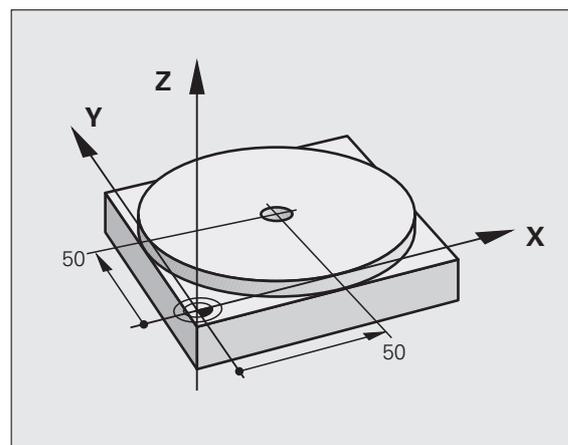
#### Ejemplo 1

En una pieza se quiere realizar un taladro de 20 mm de profundidad. Después de sujetar la pieza, centrarla y fijar el punto de referencia, se puede programar y ejecutar el taladro con unas pocas líneas de programación.

Se posiciona primero la hta. con frases lineales sobre la pieza y a continuación a una distancia de seguridad de 5 mm sobre el taladro. Después se realiza el taladro con el ciclo **200 TALADRAR**.

```
0 BEGIN PGM $MDI MM
```

```
1 TOOL CALL 1 Z S2000
```



Llamada a la herramienta: eje de la herramienta Z,  
Revoluciones del cabezal 2000 rpm



<b>2 L Z+200 RO FMAX</b>	Retirar la herramienta (F MAX = marcha rápida)
<b>3 L X+50 Y+50 RO FMAX M3</b>	Posicionar la herramienta con F MAX sobre el taladro, cabezal conectado
<b>4 CYCL DEF 200 TALADRO</b>	Definir ciclo TALADRADO
<b>Q200=5 ;DISTANCIA DE SEGURIDAD</b>	Distancia de seguridad de la herramienta sobre el taladro
<b>Q201=-15 ;PROFUNDIDAD</b>	Profundidad del taladro (signo=sentido mecanizado)
<b>Q206=250 ;PROFUNDIDAD DE PASO F</b>	Avance
<b>Q202=5 ;PROFUNDIDAD DE PASO</b>	Profundidad de paso antes de retirar la herramienta
<b>Q210=0 ;TPO. ESPERA ENCIMA</b>	Tiempo de espera en segundos tras cada pasada
<b>Q203=-10 ;COORDENADAS SUPERFICIE</b>	Coordenadas de la superficie de la pieza
<b>Q204=20 ;2ª DISTANCIA DE SEGUR.</b>	Distancia de seguridad de la herramienta sobre el taladro
<b>Q211=0.2 ;TIEMPO DE ESPERA ABAJO</b>	Tiempo de espera en segundos en la base del taladro
<b>5 CYCL CALL</b>	Llamar ciclo TALADRADO
<b>6 L Z+200 RO FMAX M2</b>	Retirar la herramienta
<b>7 END PGM \$MDI MM</b>	Final del programa

Función de rectas: Véase "Recta L" en pág. 171, ciclo TALADRAR (véase el Modo de Empleo Ciclos, ciclos 200 TALADRAR).



## Ejemplo 2: Eliminar la inclinación de la pieza en mesas giratorias

Ejecutar un giro básico con un palpador 3D. Véase el Modo de Empleo de los ciclos de palpación, "Ciclos de palpación en los modos de funcionamiento Manual y Volante Electrónico", sección "Compensación de inclinación de la pieza".

Anotar el ángulo de giro y anular el giro básico



Seleccionar el modo de funcionamiento:  
Posicionamiento manual



**IV**

Seleccionar el eje de la mesa giratoria, anotar el ángulo de giro e introducir el avance p.ej. **L C+2.561 F50**



Finalizar la introducción del número



Accionar el pulsador externo START: se anula la inclinación mediante el giro de la mesa giratoria



## Protección y borrado de programas desde \$MDI

El fichero \$MDI se utiliza normalmente para programas cortos y transitorios. Si a pesar de ello se quiere memorizar un programa, deberá procederse de la siguiente forma:



Seleccionar el modo de funcionamiento  
Memorizar/Editar programa



Llamada a la gestión de programas: tecla PGM MGT  
(Program Management)



Marcar el fichero \$MDI



Seleccionar "Copiar fichero": softkey COPIAR

**FICHERO DESTINO =**

**TALADRO**

Introducir el nombre bajo el cual se quiere memorizar  
el contenido actual del fichero \$MDI



Ejecutar la copia



Salir de la gestión de ficheros: softkey FIN

Más información: Véase "Copiar ficheros individuales" en pág. 101.



## 13.1 Programación y ejecución de mecanizados sencillos





# 14

**Test y ejecución del programa**



## 14.1 Gráficos (opción de Software Advanced graphic features)

### Aplicación

En los modos de funcionamiento de Ejecución del pgm y en Test del pgm, el TNC simula gráficamente el mecanizado. Mediante softkeys se selecciona:

- Vista en planta
- Representación en tres planos
- Representación 3D

El gráfico del TNC corresponde a la representación de una pieza mecanizada con una herramienta cilíndrica. Cuando está activada la tabla de herramientas se puede representar el mecanizado con una fresa esférica. Para ello se introduce en la tabla de herramientas R2 = R.

El TNC no muestra el gráfico cuando

- el programa actual no contiene una definición válida de la pieza en bruto
- no está seleccionado ningún programa
- no está activada la opción de Software Advanced graphic



El TNC no representa en el gráfico una sobremedida de radio **DR** programada en una frase **TOOL CALL**.

La simulación gráfica sólo se puede emplear de manera limitada en los programas parciales o en programas con movimientos de ejes giratorios. En determinados casos, el TNC no muestra correctamente el gráfico.



## Resumen: Vistas

En los modos de funcionamiento de ejecución del pgm y test del pgm el TNC (con la opción de Software Advanced graphic features) muestra las siguientes softkeys:

Ver	Softkey
Vista en planta	
Representación en tres planos	
Representación 3D	

### Limitaciones durante la ejecución del programa



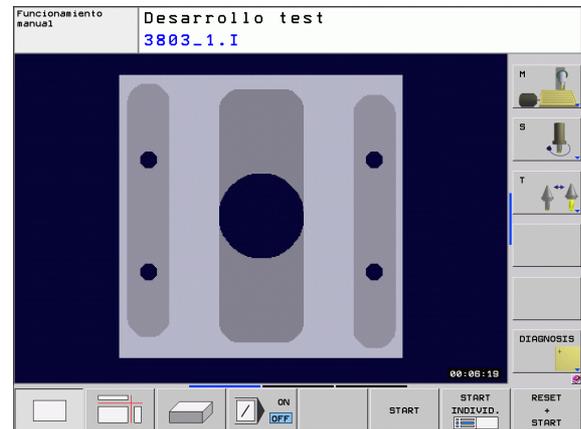
El mecanizado no se puede simular gráficamente de forma simultánea cuando el procesador del TNC esté saturado por cálculos muy complicados o por superficies de mecanizado muy grandes. Ejemplo: Planeado a través de toda la pieza en bruto con una herramienta grande. El TNC no continúa con el gráfico y emite el texto **ERROR** en la ventana del gráfico. Sin embargo se sigue ejecutando el mecanizado.

### Vista en planta

La simulación gráfica en esta vista se realiza con la mayor rapidez.



- ▶ Seleccionar con la softkey la vista en planta
- ▶ Para la visualización de la profundidad de este gráfico es válido: "Mientras más profundo, más oscuro"



## Representación en tres planos

La representación se realiza en vista en planta con dos secciones, similar a un plano técnico. Un símbolo en la parte inferior izquierda indica si la representación corresponde al método de proyección 1 o al método de proyección 2 según la norma DIN 6, 1ª parte (seleccionable a través del parámetro MP 7310).

En la representación en 3 planos se dispone de funciones para la ampliación de una sección, Véase "Ampliación de una sección" en pág. 414.

Además se puede desplazar el plano de la sección mediante softkeys:



- ▶ Seleccionar la softkey para la visualización de la pieza en 3 planos



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys hasta que la softkey de selección aparece para las funciones para desplazar el plano de corte

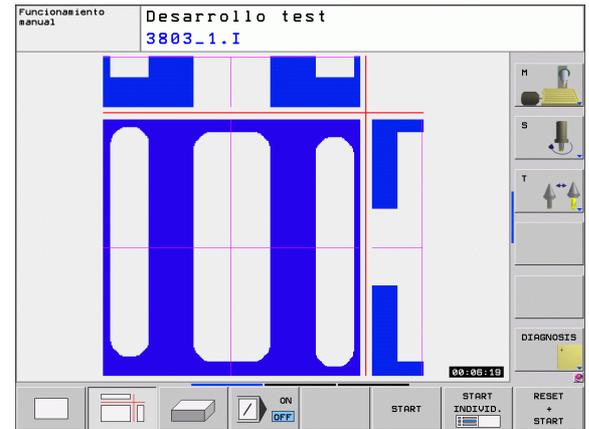


- ▶ Seleccionar las funciones para desplazar el plano de corte: el TNC muestra las siguientes softkeys

Función	Softkeys
Desplazar el plano de la sección vertical hacia la derecha o hacia la izquierda	 
Desplazar el plano de la sección vertical hacia delante o hacia atrás	 
Desplazar el plano de la sección horizontal hacia arriba o hacia abajo	 

Durante el desplazamiento se puede observar en la pantalla la posición del plano de la sección.

El ajuste básico del plano de la sección se selecciona de tal manera, que el centro de la pieza está situado en el plano de mecanizado y en la arista superior de la pieza el eje de la herramienta.



## Representación 3D

El TNC muestra la pieza en el espacio.

Es posible girar la representación 3D alrededor del eje vertical e inclinarlo alrededor del eje horizontal. Los contornos de la pieza en bruto para iniciar la simulación gráfica se representan mediante un marco.

Los contornos de la pieza en bruto para iniciar la simulación gráfica se representan mediante un marco.

En el modo de funcionamiento test del programa están disponibles las funciones para la ampliación de una sección, Véase "Ampliación de una sección" en pág. 414.



▶ Seleccionar la representación 3D con esta softkey.

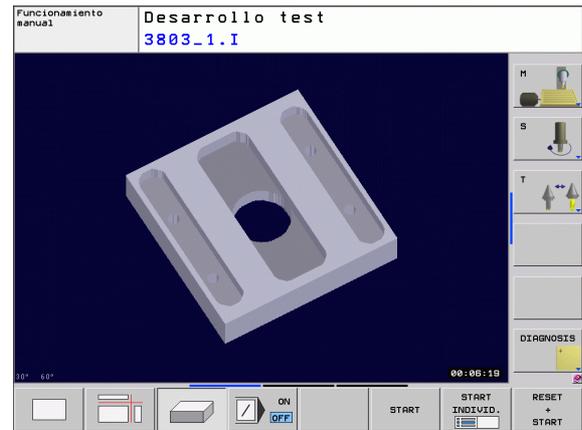
### Girar la representación 3D y aumentar/disminuir



▶ Conmutar la carátula de softkey hasta que la softkey de selección aparece para las funciones Girar y Aumentar/Disminuir



▶ Seleccionar las funciones para Girar y Aumentar/Disminuir:



Función	Softkeys
Girar el gráfico en pasos de 15° alrededor del eje vertical	 
Girar horizontalmente la representación en pasos de 15°	 



## Ampliación de una sección

Es posible modificar el corte en el modo de funcionamiento test de programa y durante la ejecución del mismo, en todas las vistas.

Para ello debe estar parada la simulación gráfica o la ejecución del programa. La ampliación de una sección actua siempre en todos los modos de representación.

### Modificar la ampliación de la sección

Veáse las softkeys en la tabla

- ▶ Si es preciso se para la simulación gráfica
- ▶ Conmutar la barra de softkeys en el modo de funcionamiento test de programa o durante su funcionamiento, hasta que aparezca la softkey de selección para la ampliación de la sección.



- ▶ Conmutar la carátula de softkeys hasta que aparece la softkey de selección con funciones para aumentar la selección



- ▶ Seleccionar las funciones para el aumento de la sección
- ▶ Seleccionar el lado de la pieza con la softkey (ver tabla de abajo)
- ▶ Ampliar o reducir el bloque: Mantener pulsada la softkey "-" o bien "+"
- ▶ Reiniciar el test del programa o la ejecución del mismo con la softkey START (RESET + START reproduce de nuevo la pieza en bruto original)



Función	Softkeys	
Seleccionar la parte izq./dcha. de la pieza		
Seleccionar la parte posterior/frontal		
Seleccionar la parte superior/inferior		
Desplazar la superficie a cortar para reducir o aumentar la pieza en bruto	-	+
Aceptar la sección	TRANSFER. DETALLE	



Los mecanizados simulados hasta ahora no se contemplan tras el ajuste de un nuevo corte de la pieza. El TNC represena la zona ya procesada como pieza sin mecanizar.

Durante una ampliación de sección el TNC muestra la cara de la pieza seleccionada y cada eje de las coordenadas



## Repetición de la simulación gráfica

Un programa de mecanizado se puede simular gráficamente cuantas veces se desee. Para ello se puede anular la pieza en bruto del gráfico o una sección ampliada del mismo.

Función	Softkey
Visualizar la pieza sin mecanizar en la última ampliación de sección seleccionada	
Volver a la ampliación de la sección, para que el TNC muestre el bloque mecanizado o no, según la forma BLK programada	



Con la softkey BLOQUE COMO BLK FORM, el TNC muestra (incluso después de elegir una sección sin SECCIÓN. TOMAR. – de nuevo la pieza en bruto en el tamaño original programado.



## Determinación del tiempo de mecanizado

### funcionamiento de ejecución del programa

Visualización del tiempo desde el inicio del programa hasta el final del mismo. Si hay una interrupción se para el tiempo.

### Test de programa

Visualización del tiempo que el TNC calcula en los desplazamientos de la herramienta con avance; el TNC también calcula los tiempos de espera. El tiempo calculado por el TNC sólo tiene en cuenta los calculos del tiempo de acabado, ya que el TNC no tiene en cuenta los tiempos que dependen de la máquina (p.ej. para el cambio de herramienta).

### Selección de la función del cronómetro



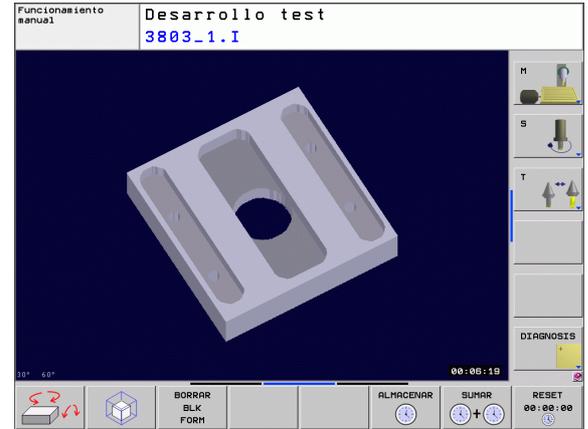
- ▶ Conmutar la carátula de softkeys hasta que aparece la softkey de selección para las funciones Cronómetro



- ▶ Selección de la función Cronómetro



- ▶ Seleccionar la función deseada mediante softkey, p. ej. memorizar el tiempo visualizado



Funciones del cronómetro	Softkey
Conectar (ON)/Desconectar (OFF) la función Calcular el tiempo de mecanizado	
Memorizar el tiempo visualizado	
Visualizar la suma de los tiempos memorizados y visualizados	
Borrar el tiempo visualizado	



Durante el test del programa, el TNC recalcula el tiempo de mecanizado, en cuanto deba ser ejecutado un nuevo bloque **BLK FORM**.



## 14.2 Mostrar pieza en bruto en el espacio de mecanizado (opción de Software Advanced graphic features)

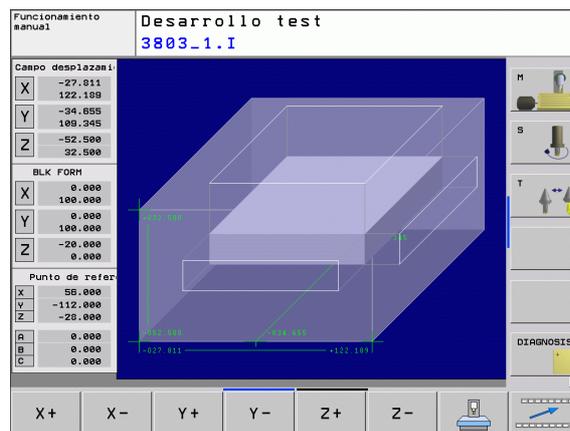
### Aplicación

En el modo de funcionamiento Test del programa se puede comprobar gráficamente la posición de la pieza en bruto o del punto de referencia en el espacio de la máquina y se puede activar la supervisión del espacio de trabajo en el modo de funcionamiento Test del programa (con la opción de Software Advanced graphic features): para ello se pulsa la softkey **PIEZA EN BRUTO EN EL ESPACIO DE TRABAJO**. Con la softkey **transf. límite de final de carrera SW** (segunda carátula de softkeys) puede activarse o desactivarse la función.

Un nuevo paralelogramo representa la pieza en bruto, cuyas medidas están detalladas en la tabla **FORMA BLK**. El TNC toma las medidas de la definición de la pieza en bruto del programa seleccionado. El cubo de la pieza en bruto define el sistema de coordenadas de introducción, cuyo punto cero se encuentra dentro del cubo del campo de desplazamiento.

En casos normales para realizar el test del programa no tiene importancia donde se encuentre el bloque de la pieza dentro del espacio de trabajo. Al activar el control de la zona de trabajo es necesario desplazar la pieza sin mecanizar "gráficamente", de tal manera que la pieza se encuentre dentro de la zona de trabajo. Para ello emplear las softkeys indicadas en la tabla.

A partir de aquí es posible activar el punto de referencia actual para el modo de funcionamiento test de programa (ver tabla siguiente, última línea).



Función	Softkeys
Desplazar la pieza sin mecanizar en dirección X positiva/negativa	X+ X-
Desplazar la pieza sin mecanizar en dirección Y positiva/negativa	Y+ Y-
Desplazar la pieza sin mecanizar en dirección Z positiva/negativa	Z+ Z-
Visualizar la pieza en bruto referida al punto de referencia fijado	
Conexión o desconexión de la función de supervisión	Supervi. lim. soft.



## 14.3 Funciones para la visualización del programa

### Resumen

En los modos de funcionamiento ejecución del programa y test del programa, el TNC visualiza softkeys con las cuales se puede visualizar el programa de mecanizado por páginas:

Funciones	Softkey
Pasar una página hacia atrás en el programa	
Pasar página hacia delante en el programa	
Seleccionar el principio del programa	
Seleccionar el final del programa	



## 14.4 Test del programa

### Aplicación

En el modo de funcionamiento test del programa se simula la ejecución de programas y partes del programa para reducir errores de programación en la ejecución de los mismos. El TNC le ayuda a buscar

- incompatibilidades geométricas
- indicaciones que faltan
- saltos no ejecutables
- daños en el espacio de trabajo

Además se pueden emplear las siguientes funciones:

- Test del programa frase por frase
- Interrupción del test en cualquier bloque
- Saltar frases
- Funciones para la representación gráfica
- Determinación del tiempo de mecanizado
- visualización de estados adicional





### ¡Atención: Peligro de colisión!

Durante la simulación gráfica, el TNC no puede simular todos los movimientos de recorrido realizados por la máquina, como p.ej.,

- Movimientos de recorrido en el cambio de herramienta, que el fabricante de la máquina ha definido en una macro de cambio de herramienta o a través del PLC
- Posicionamientos, que el fabricante de la máquina ha definido en una marco de funciones M
- Posicionamientos, que el fabricante de la máquina ejecuta a través del PLC

Por este motivo, HEIDENHAIN recomienda cargar cada programa con precaución, aún cuando el test del programa no haya detectado ningún aviso de error ni daños visibles en la pieza.

El TNC inicia un test de programa después de una llamada de herramienta siempre en la siguiente posición:

- En el plano de mecanizado en la posición  $X=0, Y=0$
- En el eje de herramienta 1 mm fuera del punto **MAX** definido en el **BLK FORM**

Si se llama a la misma herramienta, entonces el TNC continúa simulando el programa desde la última posición programada antes de la llamada de herramienta.

A fin de tener también un comportamiento definido durante la ejecución, debe desplazarse después de un cambio de herramienta hasta una posición desde la cual el TNC pueda posicionarse para el mecanizado sin peligro de colisión.



## Ejecución del test del programa

Con el almacén central de herramientas activado, se tiene que activar una tabla de herramientas para el test del programa (estado S). Para ello se selecciona una tabla de htas. en el funcionamiento Test del programa mediante la gestión de ficheros (PGM MGT).

Con la función BLOQUE EN ESPACIO TRABAJO se activa la supervisión del espacio de trabajo en el test de programa, Véase "Mostrar pieza en bruto en el espacio de mecanizado (opción de Software Advanced graphic features)" en pág. 417.



- ▶ Seleccionar el modo Test del programa
- ▶ Visualizar la gestión de ficheros con la tecla PGM MGT y seleccionar el fichero que se quiere verificar o
- ▶ Seleccionar el principio del programa: Seleccionar con la tecla GOTO fila "0" y confirmar la introducción con la tecla ENT

El TNC muestra los siguientes softkeys:

Funciones	Softkey
Reiniciar la pieza en bruto y verificar el programa completo	
Verificar todo el programa	
Verificar cada frase del programa por separado	
Detener el test del programa (la softkey sólo aparece una vez se ha iniciado el test del programa)	

El Test de programa se puede interrumpir y retomar siempre que se desee, incluso dentro de ciclos de mecanizado. Para poder continuar el test, no se deben ejecutar las siguientes acciones:

- Seleccionar otra frase con las teclas cursoras o con la tecla GOTO
- Realizar modificaciones en el programa
- Modificar el modo de funcionamiento
- Seleccionar un nuevo programa



## 14.5 Ejecución de programa

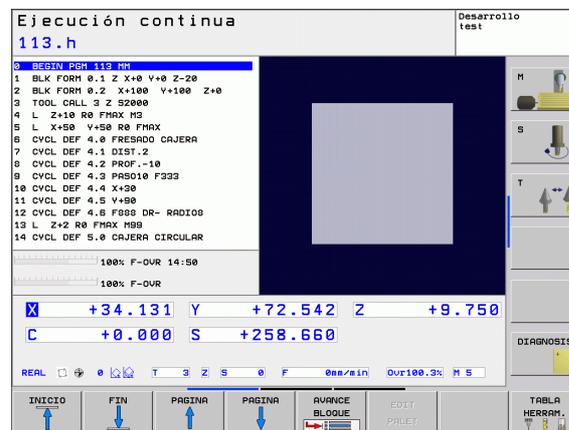
### Aplicación

En la ejecución continua del programa el TNC ejecuta un programa de mecanizado de forma continua hasta su final o hasta una interrupción.

En el modo de funcionamiento ejecución del programa frase a frase el TNC ejecuta cada frase por separado después de activar el pulsador externo de arranque START.

Se pueden emplear las siguientes funciones del TNC para los modos de funcionamiento de ejecución del programa

- interrupción de la ejecución del programa
- ejecución del programa a partir de una frase determinada
- saltar frases
- editar la tabla de herramientas TOOL.T
- comprobación y modificación de parámetros Q
- superposición de posicionamientos del volante
- Funciones para la presentación gráfica (opción de Software Advanced graphic features)
- visualización de estados adicional



## Ejecutar el programa de mecanizado

### Preparación

- 1 Fijar la pieza a la mesa de la máquina
- 2 Fijar el punto de referencia
- 3 Seleccionar las tablas necesarias y los ficheros de palets (estado M)
- 4 Seleccionar el programa de mecanizado (estado M)



Con el potenciómetro de override se pueden modificar el avance y las revoluciones.

Con la softkey FMAX se puede reducir la velocidad de avance, cuando se quiere ejecutar el programa NC. La reducción es válida para todos los movimientos de avance y avance rápido. El valor programado ya no permanece activo después de desconectar/conectar la máquina. A fin de restablecer después de la conexión la correspondiente velocidad máxima de avance, debe introducirse de nuevo el correspondiente valor numérico.

### Ejecución continua del programa

- ▶ Iniciar el programa de mecanizado con el pulsador externo de arranque START

### Ejecución del programa frase a frase

- ▶ Iniciar cada frase del programa de mecanizado con el pulsador externo de arranque START



## Interrupción del mecanizado

Se puede interrumpir la ejecución del programa de diferentes modos:

- Interrupciones programadas
- Pulsador externo STOP
- Cambio a ejecución del programa en modo bloque a bloque

Si durante la ejecución del programa el TNC registra un error, se interrumpe automáticamente el mecanizado.

### Interrupciones programadas

Se pueden determinar interrupciones directamente en el programa de mecanizado. El TNC interrumpe la ejecución del programa tan pronto como el programa de mecanizado se haya ejecutado hasta una frase que contenga una de las siguientes introducciones:

- **STOP** (con y sin función auxiliar)
- Función auxiliar **M0**, **M2** o **M30**
- Función auxiliar **M6** (determinada por el constructor de la máquina)

### Interrupción mediante el pulsador externo de parada STOP

- ▶ Accionar el pulsador externo STOP: La frase que se está ejecutando en el momento de accionar el pulsador no se termina de realizar; en la visualización de estados aparece el símbolo de Parada NC parpadeando (ver tabla)
- ▶ Si no se quiere continuar con la ejecución del mecanizado, se puede anular con la softkey STOP INTERNO: el símbolo de Parada NC desaparece en la visualización de estados. En este caso iniciar el programa desde el principio.

Símbolo	Significado
	Se ha parado el programa

### Interrupción del mecanizado mediante la conmutación al modo de funcionamiento Ejecución del programa frase a frase

Mientras se ejecuta un programa de mecanizado en el modo de funcionamiento Ejecución continua del programa, seleccionar Ejecución del programa frase a frase. El TNC interrumpe el mecanizado después de ejecutar la frase de mecanizado actual.



## Desplazamiento de los ejes de la máquina durante una interrupción

Durante una interrupción se pueden desplazar los ejes de la máquina como en el modo de funcionamiento Manual.

### Ejemplo de aplicación:

#### Retirar el cabezal después de romperse la hta.

- ▶ Interrupción del mecanizado
- ▶ Activación de los pulsadores externos de manual: pulsar la softkey DESPLAZAMIENTO MANUAL
- ▶ Desplazar los ejes de la máquina con los pulsadores externos de manual



En algunas máquinas hay que pulsar después de la softkey DESPLAZAMIENTO MANUAL el pulsador externo START para activar los pulsadores externos de manual. Rogamos consulte el manual de la máquina.



## Continuar con la ejecución del programa después de una interrupción



Si se interrumpe la ejecución del programa durante un ciclo de mecanizado, deberá realizarse la reentrada al principio del ciclo. El TNC deberá realizar de nuevo los pasos de mecanizado ya ejecutados.

Cuando se interrumpe la ejecución del programa dentro de una repetición parcial del programa o dentro de un subprograma, deberá alcanzarse de nuevo la posición de la interrupción con la función AVANCE HASTA FRASE N.

En la interrupción de la ejecución de un programa el TNC memoriza

- los datos de la última herramienta llamada
- la traslación de coordenadas activada (p.ej. desplazamiento del punto cero, giro, espejo)
- las coordenadas del último centro del círculo definido



Rogamos tengan en cuenta que los datos memorizados permanecen activados hasta que se anulen (p.ej. seleccionando un nuevo programa).

Los datos memorizados se utilizan para la reentrada al contorno después del desplazamiento manual de los ejes de la máquina durante una interrupción (softkey ALCANZAR POSICION).

### Continuar la ejecución del pgm con la tecla START

Después de una interrupción se puede continuar con la ejecución del programa con el pulsador externo START, siempre que el programa se haya detenido de una de las siguientes maneras:

- Accionando el pulsador externo STOP
- Interrupción programada

### Continuar con la ejecución del pgm después de un error

Cuando el error no es intermitente:

- ▶ Eliminar la causa del error
- ▶ Borrar el mensaje de error de la pantalla: Pulsar la tecla CE
- ▶ Arrancar de nuevo o continuar con la ejecución del pgm en el mismo lugar donde fue interrumpido

### Cuando el aviso de error es intermitente:

- ▶ Mantener pulsada dos segundos la tecla END: el TNC realiza un arranque inmediato
- ▶ Eliminar la causa del error
- ▶ Arrancar de nuevo

Si el error se repite anote el error y avise al servicio técnico.



## Reentrada deseada al programa (proceso hasta una frase)



El constructor de la máquina activa y ajusta la función AVANCE HASTA FRASE N. Rogamos consulte el manual de la máquina.

Con la función AVANCE HASTA FRASE N (proceso en una frase) se puede ejecutar un programa de mecanizado a partir de una frase N libremente elegida. El TNC tiene en cuenta el cálculo del mecanizado de la pieza hasta dicha frase. Se puede representar gráficamente.

Cuando se interrumpe un programa con el STOP INTERNO, el TNC ofrece automáticamente la frase N, en la cual se ha interrumpido el programa, para la reentrada.



El proceso desde una frase no deberá comenzar en un subprograma.

Todos los programas, tablas y ficheros de palets que se necesitan deberán estar seleccionados en un modo de funcionamiento de ejecución del programa (estado M).

Si el programa contiene una interrupción programada antes del final del proceso desde una frase, se efectuará dicha interrupción. Para continuar con el avance de frase, pulsar la tecla externa START.

Después de un proceso desde una frase, la hta. se desplaza con la función ALCANZAR POSICION a la posición calculada.

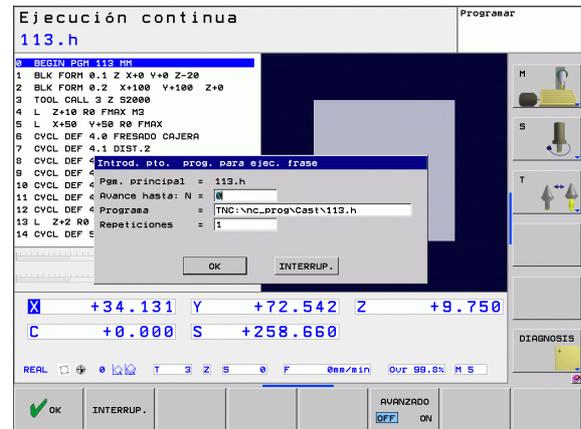
La corrección de la longitud de la herramienta tiene efecto realizando la llamada a la herramienta y a continuación una frase de posicionamiento. Esto es válido también, si sólo se ha modificado la longitud de la herramienta.



Todos los ciclos de palpación son saltados por el TNC en un avance hasta una frase. Los parámetros descritos en estos ciclos no contienen por tanto ningún valor.

El avance de frase no se debe utilizar, si después de un cambio de herramienta en el programa de mecanizado:

- se inicia el programa en una secuencia FK
- el filtro Stretch está activado
- se utiliza la gestión de palets
- se inicia el programa en un ciclo de rosca (Zyklus 17, 18, 19, 206, 207 und 209) o en la siguiente frase del programa
- se utilizan los ciclos de palpador 0, 1 y 3 antes del inicio del programa



- ▶ Seleccionar la primera frase del programa actual como inicio para el proceso hasta una frase: Introducir GOTO "0".



- ▶ Seleccionar el proceso hasta una frase: pulsar la softkey PROCESO HASTA UNA FRASE
- ▶ **Avance hasta N:** Introducir el número N de la frase, en el cual debe finalizar el proceso
- ▶ **Programa:** Introducir el nombre del programa en el cual se encuentra la frase N
- ▶ **Repeticiones:** Introducir el nº de repeticiones que deben tenerse en cuenta en el proceso desde una frase, en el caso de que la frase N se encuentre dentro de una repetición parcial del programa o dentro de un subprograma con varias llamadas
- ▶ Iniciar el proceso desde una frase: Pulsar la tecla externa START
- ▶ Aproximarse al contorno (ver siguiente párrafo)

### Entrada con la tecla GOTO



Al entrar con la tecla GOTO número de frase, ni el TNC ni el PLC realizan funciones que garantizan una entrada segura.

Si entra en un subprograma con la tecla GOTO número de frase, el TNC ignora el final de subprograma (**LBL 0**). En estos casos hay que entrar siempre con la función Proceso hasta una frase.



## Reentrada al contorno

Con la función ALCANZAR POSICION el TNC desplaza la herramienta al contorno de la pieza en las siguientes situaciones:

- Reentrada después de desplazar los ejes de la máquina durante una interrupción, ejecutada sin INTERNAL STOP
  - Reentrada después del proceso hasta una frase con AVANCE HASTA FRASE N, p.ej. después de una interrupción con STOP INTERNO
  - Cuando se ha modificado la posición de un eje después de abrir el circuito de regulación durante una interrupción del programa (depende de la máquina)
- ▶ Selección de la reentrada al contorno: Pulsar la softkey ALCANZAR POSICION
- ▶ Restablecer el estado de la máquina
- ▶ Desplazar los ejes en la secuencia que propone el TNC en la pantalla: Activar el pulsador externo de arranque START o bien
- ▶ Desplazar los ejes en la secuencia deseada: Pulsar las softkeys DESPLAZAR X, DESPLAZAR Z etc. y activarlas correspondientemente con la tecla externa START
- ▶ Proseguir con el mecanizado: Pulsar la tecla externa START



## 14.6 Arranque automático del programa

### Aplicación



Para poder realizar un arranque automático del programa, el TNC debe estar preparado por el fabricante de su máquina, véase el manual de la máquina.



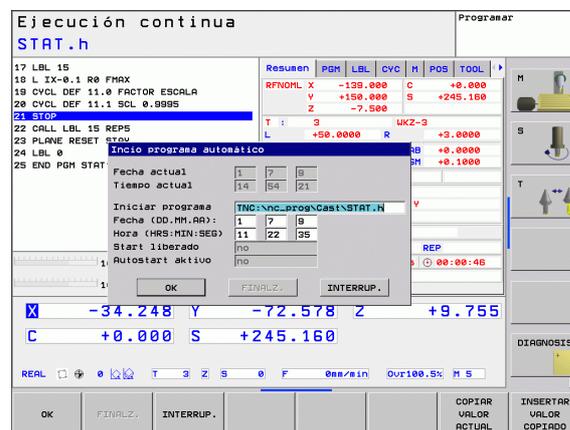
#### ¡Atención! ¡Peligro para el operario!

La función Autostart no debe utilizarse en aquellas máquinas que no dispongan de una zona de trabajo cerrada.

Mediante la softkey AUTOSTART (véase fig. arriba dcha.), se puede activar un programa de mecanizado en un momento determinado, en el correspondiente modo de funcionamiento:



- ▶ Visualizar la ventana para determinar el momento de iniciar dicho pgm (véase la figura en el centro a la dcha.)
- ▶ **Hora (Hora:Min:Seg)**: Hora a la que debe iniciarse el programa
- ▶ **Fecha (DD.MM.AAAA)**: Fecha a la que debe iniciarse el programa
- ▶ Para activar el inicio: pulsar la softkey OK



## 14.7 Saltar frases

### Aplicación

Las frases que se caracterizan en la programación con el signo "/" se pueden saltar en el test o la ejecución del programa:



- ▶ No ejecutar o verificar las frases del programa con el signo "/": Poner la softkey en ON



- ▶ Ejecutar o verificar las frases del programa con el signo "/": Poner la softkey en OFF



Esta función no actúa en las frases **TOOL DEF**.

Después de una interrupción de tensión sigue siendo válido el último ajuste seleccionado.

### Insertar el carácter "/"

- ▶ En el modo de funcionamiento **Programar** seleccionar la frase en la que se debe añadir el signo que debe desaparecer



- ▶ Seleccionar la softkey INSERTAR

### Borrar signo "/"

- ▶ En el modo de funcionamiento **Programar** seleccionar la frase en la que se debe borrar el signo que debe desaparecer



- ▶ Seleccionar la softkey ELIMINAR



## 14.8 Parada programada en la ejecución del programa

### Aplicación

EL TNC puede interrumpir la ejecución del programa en las frases que se haya programado M1. Si se utiliza M1 en el modo de funcionamiento Ejecución del programa, el TNC no desconecta el cabezal ni el refrigerante.



- ▶ No interrumpir la ejecución o el test del programa en frases con M1: colocar la softkey en OFF



- ▶ Interrupción de la ejecución o el test del programa en frases con M1: colocar la softkey en ON





# 15

**Funciones MOD**



## 15.1 Seleccionar la función MOD

A través de las funciones MOD se pueden seleccionar las visualizaciones adicionales y las posibilidades de introducción. Las funciones MOD disponibles, dependen del modo de funcionamiento seleccionado.

### Selección de las funciones MOD

Seleccionar el modo de funcionamiento en el cual se quieren modificar las funciones MOD.

- MOD
  - ▶ Seleccionar las funciones MOD: pulsar la tecla MOD. En las pantallas de la derecha se muestran menús de pantalla típicos de los funcionamientos Memorizar/Editar programa (pantalla arriba a la derecha), Test del programa (pantalla abajo a la derecha) y en un modo de funcionamiento de máquina (pantalla en la página siguiente).

### Modificar ajustes

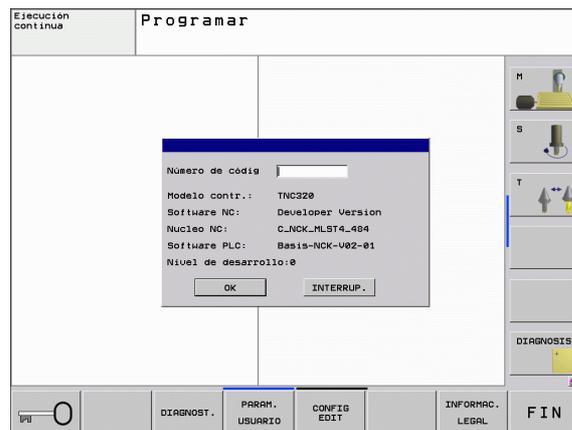
- ▶ En el menú visualizado seleccionar la función MOD con las teclas cursoras

Para modificar un ajuste existen tres posibilidades dependiendo de la función seleccionada:

- Introducir directamente el valor numérico, p.ej. para determinar la limitación del margen de desplazamiento
- Modificar el ajuste pulsando la tecla ENT, p.ej. para determinar la introducción del programa
- Modificar un ajuste a través de la ventana de selección. Cuando existen varias posibilidades de ajuste, se puede visualizar una ventana pulsando la tecla GOTO, en la cual se pueden ver todos los ajustes posibles. Seleccione directamente el ajuste deseado pulsando la correspondiente tecla de la cifra (a la izq. de los dos puntos), o con las teclas cursoras y a continuación la tecla ENT. Si no se desea modificar el ajuste, se cierra la ventana con la tecla END.

### Salir de las funciones MOD

- ▶ Finalizar la función MOD: Pulsar la softkey END o la tecla END



## Resumen de funciones MOD

Según el modo seleccionado se dispone de las siguientes funciones:

Programación:

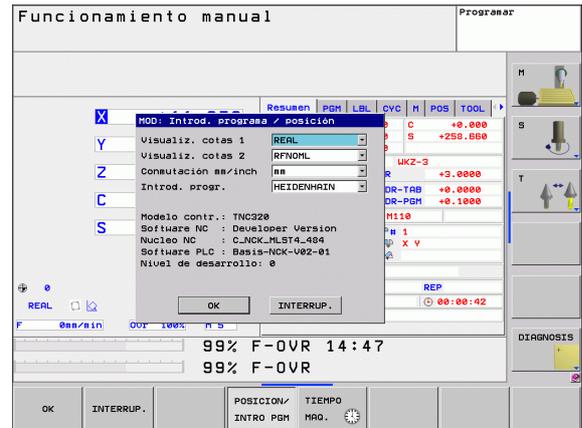
- Visualización de los diferentes números de software
- Introducción del código
- En su caso, parámetros de usuario específicos de la máquina
- Avisos legales

Test del programa:

- Visualización de los diferentes números de software
- Visualizar la tabla de herramientas activa en el test de programa
- Visualizar la tabla de puntos cero activa en el test de programa

En todos los demás modos de funcionamiento:

- Visualización de los diferentes números de software
- Selección de la visualización de posiciones
- Determinación de la unidad métrica (mm/pulg.)
- Determinación del lenguaje de programación para MDI
- Determinar los ejes para la aceptación de la posición real
- Visualización de los tiempos de mecanizado



## 15.2 Números de software

### Aplicación

Los números de software siguientes se encuentran tras la selección de las funciones MOD en la pantalla TNC:

- **Tipo de control:** designación del control (se administra por HEIDENHAIN)
- **Software NC:** Número del software NC (se administra por HEIDENHAIN)
- **Software NC:** Número del software NC (se administra por HEIDENHAIN)
- **NC Kern:** Número del software NC (se administra por HEIDENHAIN)
- **Software PLC:** Número o nombre del software PLC (se administra por el fabricante de la máquina)
- **Estado de desarrollo (FCL=Feature Content Level):** Estado de desarrollo instalado en el control numérico Ver "Nivel de desarrollo (Funciones Upgrade)" en pág. 9



## 15.3 Introducción del código

### Aplicación

El TNC precisa de un código para las siguientes funciones:

Función	Código
Selección de los parámetros de usuario	123
Configuración de la tarjeta Ethernet	NET123
Activación de las funciones especiales en la programación de parámetros Q	555343



## 15.4 Ajuste de las conexiones de datos

### Interfaces serie en el TNC 620

El TNC 620 emplea automáticamente el protocolo de transmisión LSV2 para la transmisión de datos en serie. El protocolo LSV2 está predeterminado y no puede modificarse, a excepción del ajuste de la velocidad de baudios **baudRateLsv2**). También se puede determinar otro modo de transmisión (interfaz). Entonces las posibilidades de ajuste descritas a continuación sólo son activas para la interfaz definida nuevamente.

### Aplicación

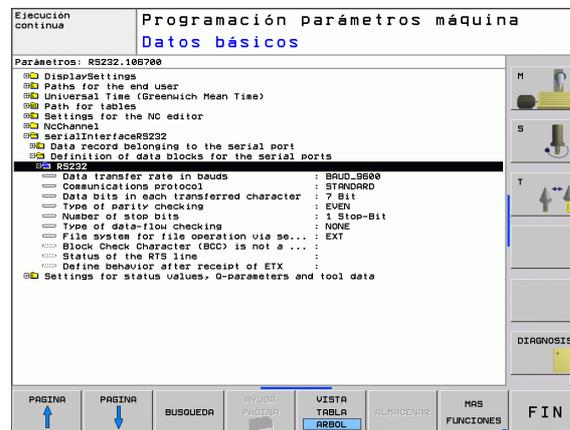
Para configurar una interfaz de datos, seleccionar la gestión de ficheros (PGM MGT) y pulsar la tecla MOD. Pulsar de nuevo la tecla MOD e introducir el número clave 123. El TNC muestra el parámetro de usuario **GfgSerialInterface**, en el cual se pueden introducir los siguientes ajustes:

### Ajuste de la conexión RS-232

Abrir la carpeta RS232. El TNC muestra las siguientes posibilidades de ajuste:

### Ajuste de la VELOCIDAD EN BAUDIOS (baudRate)

La VELOCIDAD EN BAUDIOS (velocidad de transmisión de los datos) es de 110 a 115.220 baudios.



## Ajustar protocolo (protocol)

El protocolo de transmisión de datos controla el flujo de datos de una transmisión en serie (comparable con MP5030 del iTNC 530).



El ajuste BLOCKWISE designa una forma de transmisión de datos donde los datos se transmitan agrupados en bloques. No se debe confundir con la recepción de datos en bloques y la ejecución simultánea en bloques de controles numéricos TNC anteriores. ¡El control no soporta la recepción de datos en bloques y la ejecución simultánea del mismo programa NC!

Protocolo de transmisión de datos	Selección
Transmisión de datos estándar	STANDARD
Transmisión de datos por paquetes	BLOCKWISE
Transmisión sin protocolo	RAW_DATA



### Ajustar bits de datos (dataBits)

Mediante el ajuste dataBits se define, si debe transmitirse un caracter con 7 o 8 bits de datos.

### Comprobar la paridad (parity)

Con el bit de paridad se pueden detectar errores de transmisión. El bit de paridad puede formarse de tres maneras distintas:

- Ninguna formación de paridad (NONE): se renuncia a una detección de errores
- Paridad par (EVEN): aquí se presenta un error, en caso de que el receptor determine una cantidad impar de bits fijados durante la evaluación.
- Paridad impar (ODD): aquí se presenta un error, en caso de que el receptor determine una cantidad par de bits fijados durante la evaluación.

### Ajustar bits de parada (stopBits)

Con el bit de inicio y uno o dos bits de parada se le permite al receptor una sincronización de cada caracter transmitido durante la transmisión de datos.

### Ajustar handshake (flowControl)

Dos aparatos ejercen un control de la transmisión de datos con un Handshake. Puede diferenciarse entre handshake de software y handshake de hardware.

- Ningún control de flujo de datos (NONE): el handshake no está activo
- Handshake de hardware (RTS\_CTS): parada de transmisión mediante RTS activo
- Handshake de software (XON\_XOFF): parada de transmisión mediante DC3 (XOFF) activo



## Configuraciones para la transmisión de datos con el Software de PC del TNCserver

En los parámetros de usuario (**Interface serial RS232 / Definición de sentencias de datos para los puertos de serie / RS232**) realizar las siguientes configuraciones:

Parámetros	Selección
Ratio transmisión de datos en baudios	Tiene que coincidir con la configuración del TNCserver
Protocolo de transmisión de datos	BLOCKWISE
Bits de datos en cada signo transmitido:	7 Bit
Tipo de comprobación de paridad	EVEN
Número de bits de stop	1 Bit de Stop
Determinar el tipo de handshake	RTS_CTS
Sistema de datos para operaciones de datos	FE1

### Seleccionar el modo de funcionamiento del aparato externo (fileSystem)



En los modos de funcionamiento FE2 y FEX no se pueden utilizar las funciones "memorizar todos los programas", "memorizar el programa visualizado" y "memorizar el directorio"

Aparato externo	Modo	Símbolo
PC con software para la transmisión TNCremoNT de HEIDENHAIN	LSV2	
Unidad de discos HEIDENHAIN	FE1	
Aparatos externos, como impresora, lector, perforadora, PC sin TNCremoNT	FEX	



### Software para transmisión de datos

Para la transmisión de ficheros de TNC a TNC, debería utilizarse el software de HEIDENHAIN TNCremo para la transmisión de datos. Con el TNCremo es posible controlar todos los controles de HEIDENHAIN mediante el interfaz en serie o mediante el interfaz Ethernet.



La versión actual de TNCremo puede ser descargada sin coste alguno desde la base de datos de HEIDENHAIN ([www.heidenhain.de](http://www.heidenhain.de), <Services und Dokumentation>, <Software>, <PC-Software>, <TNCremoNT>).

Condiciones del sistema para el TNCremo:

- PC con procesador 486 o superior
- Sistema operativo Windows 95, Windows 98, Windows NT 4.0, Windows 2000, Windows XP, Windows Vista
- Memoria de trabajo de 16 MByte
- 5 MByte libre en su disco duro
- Una interfaz en serie libre o conexión a la red TCP/IP

#### Instalación bajo Windows

- ▶ Iniciar el programa de instalación SETUP.EXE con el manager de ficheros (explorador)
- ▶ Siga las instrucciones del programa de Setup

#### Arrancar el TNCremT bajo Windows

- ▶ Pulsar en <Start>, <Programas>, <Aplicaciones HEIDENHAIN>, <TNCremo>

La primera vez que se inicia el TNCremo, éste intenta automáticamente establecer una conexión con el TNC.



## Transmisión de datos entre el TNC y el TNCremoNT



Antes de transmitir un programa del TNC al PC debe asegurarse de que se ha memorizado momentáneamente el programa seleccionado en el TNC. El TNC guarda las modificaciones automáticamente al cambiar el modo de funcionamiento en el TNC o al seleccionar la gestión de ficheros mediante la tecla PGM MGT.

Comprobar si el TNC está conectado al interfaz de datos en serie o a la red de su ordenador

Una vez iniciado el TNCremo se pueden ver en la parte izquierda de la ventana principal **1** todos los ficheros memorizados en el directorio activado A través de <Directorio>, <Cambiar carpeta> se puede elegir otra disquetera o bien otro directorio en su ordenador.

Cuando se quiere controlar la transmisión de datos desde el PC, se realiza la conexión al PC de la siguiente forma:

- ▶ Seleccionar <Fichero>, <Realizar conexión>. El TNCremo recibe la estructura del fichero y el directorio del TNC y visualiza ésta en la parte inferior de la ventana principal **2**
- ▶ Para transmitir un fichero del TNC al PC, se selecciona el fichero en la ventana del TNC pulsando el botón del ratón y se arrastra el fichero marcado manteniendo pulsado el botón a la ventana del PC **1**
- ▶ Para transmitir un fichero del PC al TNC, se selecciona el fichero en la ventana del PC pulsando el botón del ratón y se arrastra el fichero marcado manteniendo pulsado el botón a la ventana del TNC **2**

Cuando se quiere controlar la transmisión de datos desde el TNC, se realiza la conexión al PC de la siguiente forma:

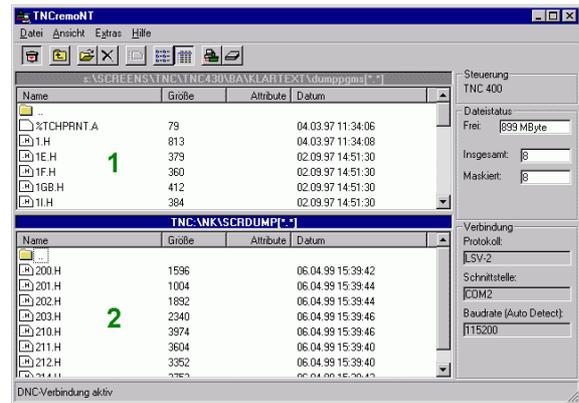
- ▶ Seleccionar <Extras>, <TNCserver>. El TNCremo se inicia ahora en el funcionamiento de servidor y puede recibir datos del TNC o bien emitir datos al TNC
- ▶ Seleccionar funciones en el TNC para la administración de datos con la tecla PGM MGT Ver "Transmisión de datos a/desde un soporte de datos externo" en pág. 107 y transmitir los datos deseados

### Finalizar TNCremoNT

Seleccionar el Punto de Menú <Fichero>, <Finalizar>



También debe tenerse en cuenta la función de ayuda incluida en el software del TNCremoNT, en la cual se explican todas las funciones. La llamada se realiza mediante la tecla F1



## 15.5 Conexión Ethernet

### Introducción

El TNC está equipado de forma estándar con una tarjeta ethernet para conectar el control como cliente en su red. El TNC transmite datos a través de la tarjeta Ethernet con

- el protocolo **smb** (server message block) para sistemas operativos Windows, o
- la familia de protocolos **TCP/IP** (Transmission Control Protocol/Internet Protocol) y con ayuda del NFS (Network File System)

### Posibles conexiones

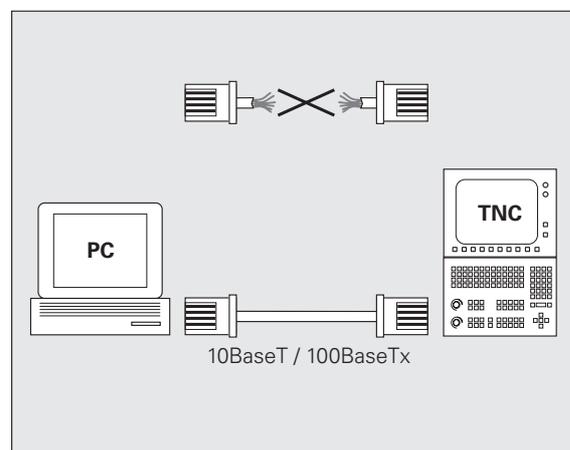
Es posible conectar la tarjeta Ethernet del TNC mediante la conexión RJ45 (X26, 100BaseTX o 10 BaseT) en su sistema de redes, o bien, conectarla directamente con un PC. Ambas conexiones están separadas galvánicamente de la electrónica del control.

En la conexión 100BaseTX o 10BaseT se utiliza el cable Pair Twisted, para conectar el TNC a la red.



La longitud de cable máxima entre el TNC y un empalme depende de la calidad del cable, del recubrimiento y del tipo de red (100BaseTX o 10BaseT).

También se puede conectar sin gran esfuerzo el TNC directamente a un PC, el cual está equipado con una tarjeta Ethernet. Para ello, conectar el TNC (conector X26) y el PC con un cable Ethernet cruzado (denominación comercial: cable Patch cruzado o cable STP cruzado)

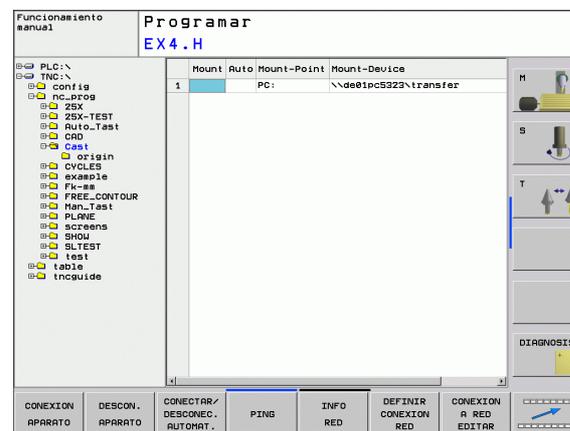


## Conectar el control a la red

### Resumen de funciones de la configuración de red

- ▶ Seleccionar en la gestión de ficheros (PGM MGT) la softkey **Red**

Función	Softkey
Establecer la conexión al proceso de red seleccionado. Después de establecer la conexión, aparece debajo de Mount una marca para la confirmación.	CONEXION APARATO
Divide la conexión a un proceso de red.	DESCON. APARATO
Función Automount activada o desactivada (= control automático del proceso de red durante la aceleración del control). El estado de la función se visualiza mediante una marca situada debajo de Auto en la tabla del proceso de red.	CONEXION AUTOMAT.

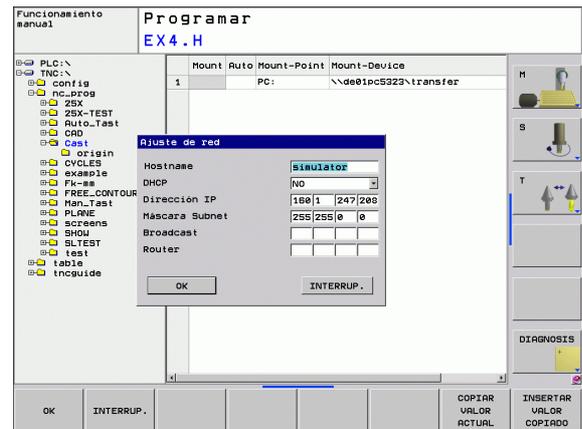


Función	Softkey
Con la función Ping se comprueba, si está disponible una conexión a la red para un determinado usuario. La introducción de la dirección tiene lugar como cuatro decimales separados por puntos.	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">PING</div>
El TNC visualiza una ventana superpuesta con información sobre las conexiones de red activas.	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">INFO RED</div>
Se configura el acceso al proceso de red. (después de introducir el número clave NET123 mediante MOD)	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">DEFINIR CONEXION RED</div>
Se abre una ventana de diálogo para editar los datos de una conexión de red actual (después de introducir el número clave NET123 mediante MOD)	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">CONEXION A RED EDITAR</div>
Se configura la dirección de red del control (después de introducir el número clave NET123 mediante MOD)	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">CONFIGUR. RED</div>
Se borra la conexión de red actual (después de introducir el número clave NET123 mediante MOD)	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">BORRAR CONEXION APAR.USB</div>

### Configurar la dirección de red del control

- ▶ Conectar el TNC (conexión X26) a la red o a un PC
- ▶ Seleccionar en la gestión de ficheros (PGM MGT) la softkey **Red**.
- ▶ Pulsar la tecla MOD. A continuación introducir el número clave **NET123**.
- ▶ Pulsar la softkey **CONFIGURAR RED** para la introducción de los ajustes de red generales (ver figura del centro a la derecha)
- ▶ Se abre la ventana de diálogo para la configuración de red

Ajuste	Significado
HOSTNAME	El control se registra en la red con este nombre. Si utiliza un servidor de nombre de host, debe introducir aquí el nombre de host completo. Si no se introduce ningún nombre aquí, el control emplea la llamada identificación de autenticidad CERO.
DHCP	DHCP = <b>D</b> ynamic <b>H</b> ost <b>C</b> onfiguration <b>P</b> rotocol Si se ajusta a <b>SI</b> , entonces el control refiere automáticamente su dirección de red (dirección IP), la máscara Subnet, el router por defecto y una event. dirección de transmisión necesaria a un servidor DHCP que se encuentre en la red. El servidor DHCP identifica el control mediante el nombre de host. La red de la empresa debe estar preparada para esta función. Póngase en contacto con el administrador de la red.



Ajuste	Significado
IP-ADRESS	Dirección de red del control: en cada uno de los cuatro campos de introducción contiguos pueden introducirse respectivamente tres posiciones de la dirección IP. Con la tecla ENT se salta al siguiente campo. La dirección de red del control la facilita el especialista de red.
SUBNET-MASK	Sirve para diferenciar el ID de red y de host de la red: la máscara Subnet del control la facilita el especialista de red.
BROADCAST	La dirección de transmisión del control sólo se emplea si difiere del ajuste estándar. El ajuste estándar se construye a partir del ID de red y del ID host, en el que todos los bits están puestos a 1
ROUTER	Dirección de red del router: la indicación sólo debe tener lugar, si la red se compone de varias subredes conectadas las unas con las otras por medio del router.



La configuración de red introducida se activa después de un reinicio del control. Después de la configuración de red y confirmar con la softkey OK, el control se reinicia.



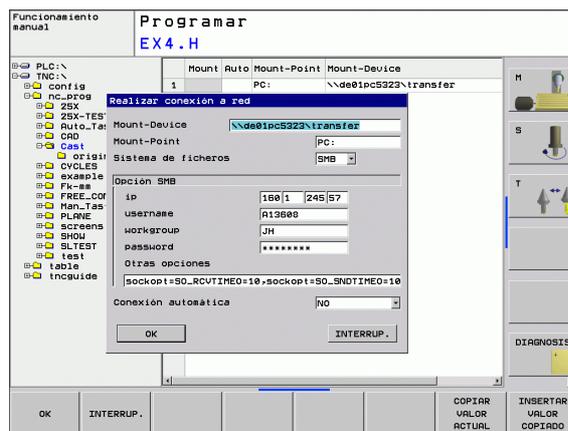
## Configurar el acceso a la red para otros aparatos (mount)



Se recomienda que configure el TNC un especialista en redes.

Los parámetros **username**, **workgroup** y **password** no deben ser introducidos en todos los sistemas operativos de Windows.

- ▶ Conectar el TNC (conexión X26) a la red o a un PC
- ▶ Seleccionar en la gestión de ficheros (PGM MGT) la softkey **Red**.
- ▶ Pulsar la tecla MOD. A continuación introducir el número clave **NET123**.
- ▶ Pulsar la softkey **DEFINIR CONEXION A LA RED**
- ▶ Se abre la ventana de diálogo para la configuración de red



Ajuste	Significado
Mount-Device	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Entrada mediante NFS: nombre de directorio que debe crearse. Éste se forma a partir de la dirección de red del aparato, dos puntos, slash y el nombre del directorio. Introducir la dirección de red como cuatro decimales separados por puntos (Dotted-Dezimal-Notation), p.ej. 160.1.180.4:/PC. Al indicar el camino de búsqueda tener en cuenta la escritura en mayúsculas/minúsculas</li> <li>■ Entrada en el ordenador con Windows mediante SMB: introducir nombre de red y nombre de autorización del ordenador, p.ej. \\PC1791NT\PC</li> </ul>
Mount-Point	Nombre del aparato: el nombre del aparato aquí indicado se visualizará en el control durante la gestión de programas para la red creada, p. ej. WORLD: (¡el nombre debe finalizar con dos puntos!)
Sistema de ficheros	Tipo de sistema de archivo <ul style="list-style-type: none"> <li>■ NFS: Network File System</li> <li>■ SMB: Red Windows</li> </ul>
Opción NFS	<p><b>rsize:</b> Tamaño de paquete para la recepción de datos en bytes</p> <p><b>wsiz</b>e: Tamaño de paquete para el envío de datos en bytes</p> <p><b>time0:</b> Tiempo en dcimas de segundo, tras el cual el control repite un Remote Procedure Call no contestado por el servidor</p> <p><b>soft:</b> si se ha introducido <b>SÍ</b>, se repetirá el Remote Procedure Call hasta que el servidor NFS conteste. Si se ha introducido <b>NO</b>, no se repetirá</p>



Ajuste	Significado
Opción SMB	<p>Opciones, el tipo de sistema de fichero SMB en cuestión: las opciones se indican sin espacios, separadas únicamente por una coma. Tener en cuenta mayúsculas y minúsculas.</p> <p>Opciones:</p> <p><b>ip:</b> Dirección IP del PC Windows, a la que se debe unir el control</p> <p><b>username:</b> Nombre de usuario bajo el que se conecta el control</p> <p><b>workgroup:</b> Grupo de trabajo bajo el que se conecta el control</p> <p><b>password:</b> Contraseña con la que se conecta el control (máximo 80 caracteres)</p> <p>Otras opciones SMB: posibilidad de introducción para otras opciones para la red de Windows</p>
Conexión automática	<p>Automount (SÍ o NO): aquí se determina, si durante el encendido del control debe establecerse automáticamente la red. Los aparatos montados de forma no automática, pueden montarse en cualquier momento durante la gestión del programa.</p>



La indicación mediante el protocolo corresponde al TNC 620, se emplea el protocolo de transmisión según RFC 894.



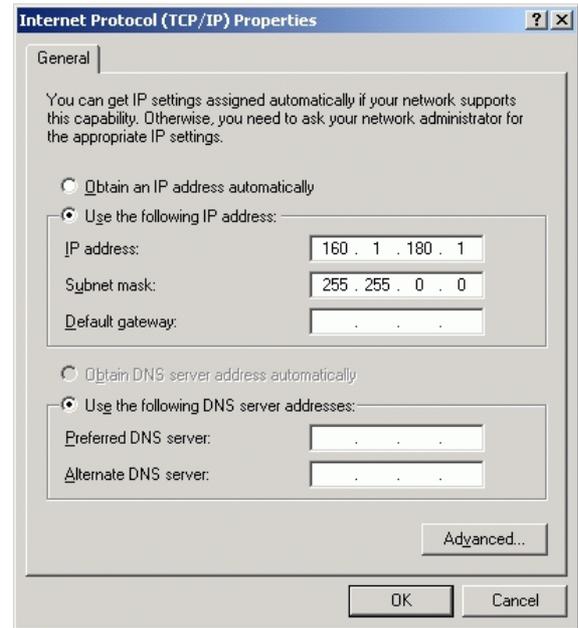
## Ajustes en un PC con Windows 2000

**Condiciones previas:**

La tarjeta de red debe estar instalada ya en el PC y ser operativa.

Si el PC que se quiere conectar con el TNC ya está conectado a la red de su empresa, se debería mantener la dirección de red del PC y adecuar la dirección de red del TNC.

- ▶ Seleccionar los ajustes de red mediante <Inicio>, <Ajustes>, <Conexiones de red y conexiones DFÜ>
- ▶ Hacer clic con el botón derecho del ratón sobre el símbolo <Conexión LAN> y a continuación en el menú que se visualiza, hacer clic sobre <Características>
- ▶ Hacer doble clic sobre <Protocolo de Internet (TCP/IP)> para modificar los ajustes IP (ver figura superior derecha)
- ▶ Si no estuviera activa, seleccionar la opción <Utilizar la siguiente dirección IP>
- ▶ Introducir en el campo de introducción <Dirección IP> la misma dirección IP que se ha introducido en el iTNC en los ajustes de red específicos del PC, p.ej., 160.1.180.1
- ▶ Introducir en el campo de introducción para <Máscara subnet> 255.255.0.0
- ▶ Confirmar los ajustes con <OK>
- ▶ Guardar la configuración de la red con <OK>, y, dado el caso, se deberá reiniciar de nuevo Windows



## 15.6 Selección de la visualización de posiciones

### Aplicación

Para el funcionamiento Manual y los modos de funcionamiento de ejecución del programa se puede influir en la visualización de coordenadas:

En la figura de la derecha se pueden observar diferentes posiciones de la hta.

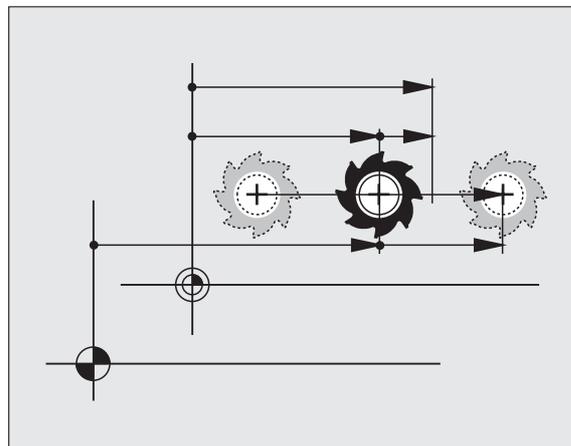
- Posición de salida
- Posición de destino de la herramienta
- Punto cero (origen) de pieza
- Punto cero de la máquina

Para la visualización de las posiciones del TNC se pueden seleccionar las siguientes coordenadas:

Función	Visualización
Posición nominal; valor actual indicado por el TNC	NOM
Posición real; posición actual de la hta.	REAL
Posición de referencia; posición real referida al punto cero de la máquina	REFREA
Posición de referencia; posición nominal referida al punto cero de la máquina	REFNOMINAL
Error de arrastre; diferencia entre la posición nominal y real	E.ARR
Recorrido restante hasta la posición programada; diferencia entre la posición real y la posición final	RESTW

Con la función MOD **Visualización 1 de posiciones** se selecciona la visualización de posiciones en la visualización de estados.

Con la función MOD **Visualización 2 de posiciones** se selecciona la visualización de posiciones en la visualización de estados añadida.



## 15.7 Selección del sistema métrico

### Aplicación

Con esta función MOD se determina si el TNC visualiza las coordenadas en mm o en pulgadas (sistema en pulgadas).

- Sistema métrico: p.ej. X = 15,789 (mm) Función MOD cambio mm/pulg = mm Visualización con 3 posiciones detrás de la coma
- Sistema en pulgadas: p.ej. X = 0,6216 (pulg.) Función MOD Conmutación mm/pulg = pulg. Visualización con 4 posiciones detrás de la coma

Cuando se tiene activada la visualización en pulgadas el TNC muestra también el avance en pulg./min. En un programa en pulgadas el avance se introduce con un factor 10 veces mayor.



## 15.8 Visualización de los tiempos de funcionamiento

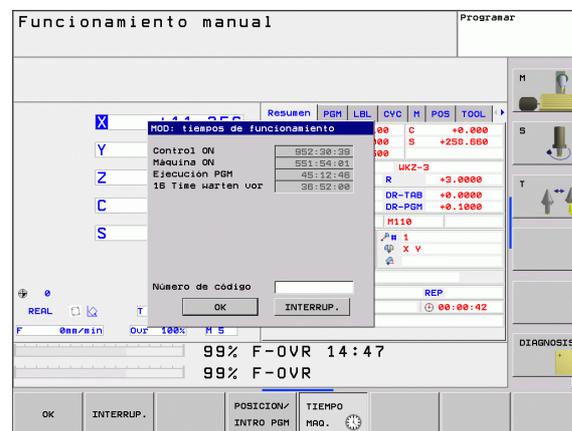
### Aplicación

Con la softkey TIEMPO MAQUINA se pueden visualizar diferentes tiempos de funcionamiento:

Tiempo de funcion.	Significado
Control conectado	Tiempo de funcionamiento desde la puesta en marcha
Máquina conectada	Tiempo de funcionamiento de la máquina desde la puesta en marcha
Continuar la ejecución de programa	Tiempo de funcionamiento en ejecución desde la puesta en marcha



El constructor de la máquina puede visualizar otros tiempos adicionales. ¡Rogamos consulten el manual de su máquina!



	F1	Vc2	F2
	0,016	55	0,020
	0,016	55	0,020
	0,200	130	0,250
	0,025	45	0,030
	0,016	55	0,020
	0,200	130	0,250
	0,016	55	0,020
	0,016	55	0,020
	0,200	130	0,250
	0,016	55	0,020
	0,016	55	0,020
	0,200	130	0,250
	0,016	55	0,020
	0,016	55	0,020
	0,200	130	0,250
	0,040	45	0,030
	0,040	35	0,020
	0,040	100	0,020
	0,040	35	0,020
	0,040	35	0,020

# 16

Tablas y resúmenes



## 16.1 Parámetros de usuario específicos de la máquina

### Aplicación

Para que el usuario pueda ajustar funciones específicas de la máquina, el fabricante de la máquina puede definir los parámetros de máquina disponibles como parámetros de usuario. De esa forma puede también el fabricante de la máquina, agregar parámetros no descritos en el TNC.



Rogamos consulte el manual de la máquina.



Se puede modificar la visualización de los parámetros, cuando se encuentran en el editor de configuraciones. En la configuración estándar se muestran los parámetros con textos cortos y explicativos. Para mostrar los nombres de sistema de los parámetros, pulsar la tecla para el reparto de pantalla y finalmente la softkey MOSTRAR NOMBRES DE SISTEMA. Proceder de la misma forma para volver a la vista estándar.

La introducción de los valores paramétricos tiene lugar mediante el denominado **editor de configuración**.

Cada parámetro-objeto está identificado mediante un nombre (p. ej. **CfgDisplayLanguage**), que agrupa diferentes parámetros de la misma funcionalidad. Cada objeto tiene una denominada **llave** para su clara identificación.



### Llamada al editor de configuración

- ▶ Seleccionar el modo de funcionamiento **Programación**
- ▶ Confirmar con la tecla **MOD**
- ▶ Introducir el código **123**
- ▶ Con la softkey **FIN** se sale del editor de configuración

Al inicio de cada fila del árbol paramétrico muestra el TNC un icono, que ofrece información adicional para esta fila. Los iconos tienen el significado siguiente:

-  Existe la ramificación pero está cerrada
-  Ramificación abierta
-  objeto vacío, no puede abrirse
-  parámetro de máquina inicializado
-  parámetro de máquina no inicializado (opcional)
-  se puede leer pero no editar
-  no se puede leer ni editar



**Visualizar el texto auxiliar**

Con la tecla **HELP** puede visualizarse un texto auxiliar para cada objeto paramétrico o atributo.

Si el texto auxiliar no cabe en una página (en la parte superior derecha aparece, p.ej. 1/2), entonces puede conmutarse con la softkey **PASAR AYUDA** a la segunda página.

Si se pulsa otra vez la tecla **HELP** se conmuta de nuevo el texto auxiliar.

Adicionalmente al texto auxiliar se visualizan otras informaciones como, p.ej., la unidad de medida, un valor inicial, una selección, etc. Cuando el parámetro de máquina seleccionado corresponde a un parámetro en el TNC, también se visualiza el número MP correspondiente.

**Lista de parámetros****Ajustes de parámetros**

DisplaySettings

Ajustes para la visualización de pantalla

Orden de los ejes visualizados

[0] a [5]

**Dependiente de los ejes disponibles**

Tipo de visualización de posiciones en la ventana de posicionamiento

**NOM**

**REAL**

**REFREA**

**REFNOMINAL**

**E.ARR**

**RESTW**

Tipo de la visualización de posición en la visualización de estado

**NOM**

**REAL**

**REFREA**

**REFNOMINAL**

**E.ARR**

**RESTW**

Definición de las separaciones decimales para visualizador de posición:

Visualización del avance en modo de funcionamiento Manual

**at axis key: Avance sólo mostrado cuando el eje de dirección está pulsado**

**always minimum: Mostrar avance permanentemente**

Visualización de la posición del cabezal en la visualización de posición

**during closed loop: Mostrar posición del cabezal, cuando el cabezal esté regulando la posición**

**during closed loop and M5: Mostrar posición del cabezal, cuando el cabezal esté regulando la posición y en M5**

hidePresetTable

**True: Softkey Tabla de preset no es mostrada**

**False: Softkey Tabla de preset es mostrada**



## Ajustes de parámetros

### DisplaySettings

Paso de visualización para los ejes individuales

Lista de todos los ejes disponibles

Paso de visualización para la visualización de posición en mm o bien grados

**0.1**

**0.05**

**0.01**

**0.005**

**0.001**

**0.0005**

**0.0001**

**0.00005 (opción de Software Display step)**

**0.00001 (opción de Software Display step)**

Paso de visualización para la visualización de posición en pulgadas

**0.005**

**0.001**

**0.0005**

**0.0001**

**0.00005 (opción de Software Display step)**

0.00001 (opción de Software Display step)

### DisplaySettings

Definición de las unidades de medida válidas para la visualización

**metric: utilizar el sistema métrico**

**inch: utilizar el sistema inch-pulgadas**

### DisplaySettings

Formato de los programas NC y de la visualización de ciclos

Introducción del programa en lenguaje conversacional HEIDENHAIN o en DIN/ISO

**HEIDENHAIN: Introducción del programa en modo de funcionamiento MDI en diálogo de texto conversacional**

**ISO: Introducción del programa en modo de funcionamiento MDI en DIN/ISO**

Representación de los ciclos

**TNC\_STD: Mostrar ciclos con comentarios**

TNC\_PARAM: Mostrar ciclos sin comentarios



## Ajustes de parámetros

### DisplaySettings

Ajuste del lenguaje de diálogo del NC y PLC

Lenguaje conversacional NC:

**INGLÉS**  
**ALEMÁN**  
**CHECO**  
**FRANCÉS**  
**ITALIANO**  
**ESPAÑOL**  
**PORTUGUÉS**  
**SUECO**  
**DANÉS**  
**FINÉS**  
**HOLANDÉS**  
**POLACO**  
**HÚNGARO**  
**RUSO**  
**CHINO**  
**CHINO\_TRAD**  
**ESLOVENO**  
**ESTONIANO**  
**COREANO**  
**LETÓN**  
**NORUEGO**  
**RUMANÉS**  
**ESLOVACO**  
**TURCO**  
**LITUANO**

Lenguaje conversacional del PLC

**Véase Lenguaje conversacional NC**

Lenguaje de avisos de error del PLC

**Véase Lenguaje conversacional NC**

Lenguaje de ayuda

**Véase Lenguaje conversacional NC**

### DisplaySettings

Comportamiento en marcha rápida del control

Acusar recibo del aviso "Interrupción de corriente"

**TRUE: El control de alta velocidad se continúa después de acusar recibo del aviso.**

**FALSE: no aparece el aviso 'interrupción de tensión'**

Representación de los ciclos

**TNC\_STD: Mostrar ciclos con comentarios**

TNC\_PARAM: Mostrar ciclos sin comentarios



## Ajustes de parámetros

### Configuración de prueba

#### Configuración del comportamiento de palpación

Funcionamiento manual: Tomar en cuenta la rotación básica

**TRUE: Tomar en cuenta una rotación base durante la palpación**

**FALSE: Ir paralelo a los ejes durante la palpación**

Funcionamiento automático: Medición múltiple en funciones de palpación

**1 a 3: Número de palpaciones por proceso de palpación**

Funcionamiento automático: Margen de seguridad para la medición múltiple

0,002 a 0,999 [mm]: Intervalo en el cual debe estar el valor de medida en una medición múltiple

#### CfgToolMeasurement

Función M para la orientación del cabezal

**-1: orientación del cabezal directamente mediante el NC**

**0: función inactiva**

**1 a 999: número de la función M para la orientación del cabezal**

Dirección de palpación para la medición del radio de la herramienta

**X\_Positivo, Y\_Positivo, X\_Negativo, Y\_Negativo (dependiendo del eje de la herramienta)**

Espacio arista inferior de la herramienta y la arista superior del vástago

**0.001 a 99.9999 [mm]: corrimiento vástago a herramienta**

Marcha rápida en el ciclo de palpación

**10 a 300 000 [mm/min]: marcha rápida en el ciclo de palpación**

Avance de palpación en la medición de herramienta

**1 a 3 000 [mm/min]: Avance de palpación en la medición de herramienta**

Cálculo del avance de palpación

**ConstantTolerance: cálculo del avance de palpación con tolerancia constante**

**VariableTolerance: cálculo del avance de palpación con tolerancia variable**

**ConstantFeed: avance de palpación constante**

Velocidad de corte máxima permitida en la cuchilla de la herramienta

**1 a 129 [m/min]: Velocidad permitida en el contorno de la fresa**

Velocidad máxima permitida en medición de herramientas

**0 a 1 000 [1/min]: Máximo número de vueltas permitido**

Máximo error de medición permitido en medición de herramientas

**0.001 a 0.999 [mm]: primer máximo error de medición permitido**

Máximo error de medición permitido en medición de herramientas

0.001 a 0.999 [mm]: segundo máximo error de medición permitido

#### CfgTTRoundStylus

Coordenadas del punto medio del vástago

**[0]: Coordenadas X del punto central del vástago referidas al punto cero de la máquina**

**[1]: Coordenadas Y del punto central del vástago referidas al punto cero de la máquina**

**[2]: Coordenadas Z del punto central del vástago referidas al punto cero de la máquina**

Espacio de seguridad encima del vástago para preposicionamiento

**0.001 a 99 999.9999 [mm]: Espacio de seguridad en la dirección del eje de la herramienta**

Zona de seguridad alrededor del vástago para preposicionamiento

0.001 a 99 999.9999 [mm]: Espacio de seguridad en el plano perpendicular al eje de la herramienta



## Ajustes de parámetros

ChannelSettings

CH\_NC

Cinemática activa

A la cinemática activa

**Lista de las cinemáticas de máquinas**

Tolerancias de Geometría

Desviación admisible del radio de círculo

**0.0001 a 0.016 [mm]: Desviación permitida del radio de círculo en el punto final del círculo en comparación con el punto de comienzo del círculo**

Configuración de los ciclos de trabajo

Factor de solapamiento en el fresado de cajas

**0.001 a 1.414: Factor de solapamiento para Ciclo 4 FRESADO DE CAJERAS y ciclo 5 CAJERA CIRCULAR**

Mostrar mensaje de error "¿Cabezal?" si M3/M4 no están activos

**on: emitir aviso de error****off: No emitir ningún aviso de error**

Mostrar aviso de error "profundidad con signo negativo"

**on: emitir aviso de error****off: No emitir ningún aviso de error**

Comportamiento de recorrido en la pared de una ranura en la superficie cilíndrica

**LineNormal: recorrido mediante una recta****CircleTangential: recorrido mediante un movimiento circular**

Función M para la orientación del cabezal

**-1: orientación del cabezal directamente mediante el NC****0: función inactiva****1 a 999: número de la función M para la orientación del cabezal**

Filtro geométrico para el filtraje de elementos lineales

Tipo de Stretch-Filters

**- Off: Ningún filtro activo****- ShortCut: Dejar fuera puntos en un polígono****- Average: El filtro geométrico alisa las esquinas**

Distancia máxima del contorno filtrado al contorno sin filtrar

**0 a 10 [mm]: Los puntos filtrados están dentro de esta tolerancia a una recta resultante**

Longitud máxima de la recta resultante de la filtración

**0 a 1000 [mm]: Longitud sobre la que actúa la filtración geométrica**

## Ajustes de parámetros

### Ajustes para el editor NC

Generar los ficheros de backup

**TRUE: Crear ficheros de Backup después de editar programas NC**

**FALSE: No crear ficheros de Backup después de editar programas NC**

Comportamiento del cursor después de borrar filas

**TRUE: el cursor se sitúa en la línea anterior tras el borrado (comportamiento iTNC)**

**FALSE: el cursor se sitúa en la línea siguiente tras el borrado**

Comportamiento del cursor en la primera o última fila

**TRUE: Permitir cursores alrededor en el inicio/final del PGM**

**FALSE: No permitir cursores alrededor en el inicio/final del PGM**

Ajuste de filas en frases con varias filas

**ALL: representar siempre las filas completamente**

**ACT: Sólo mostrar las líneas de la sentencia completa activa**

**NO: mostrar las filas completamente sólo cuando se edite la frase**

Activar la ayuda

**TRUE: Mostrar los dibujos de ayuda siempre durante la introducción**

**FALSE: Mostrar los dibujos de ayuda cuando la tecla HELP esté pulsada**

Comportamiento de la carátula de softkeys después de una introducción de ciclo

**TRUE: dejar la barra de softkeys activa después de una definición de ciclo**

**FALSE: omitir la barra de softkeys después de una definición de ciclo**

Borrar la consulta de seguridad en el bloque

**TRUE: mostrar la pregunta de seguridad al borrar una sentencia de NC**

**FALSE: no mostrar la pregunta de seguridad al borrar una sentencia de NC**

Longitud de programa en la cual debe ser controlada la geometría

**100 a 9999: Longitud de programa en la cual debe ser controlada la geometría**

### Indicaciones para el usuario final

Lista con unidades y/o directorios

**Aquí se muestran los mecanismos y los índices del TNC en la administración de datos**

### Mundial (hora Greenwich)

Diferencia horaria a nivel mundial [h]

**-12 a 13: Diferencia horaria en horas referida a la hora de Greenwich**



## 16.2 Distribución de conectores y cable conexión para las conexión de datos

### Interfaz V.24/RS-232-C equipos HEIDEHAIN



La interface cumple la EN 50 178 **Separación segura de la red.**

Para bloque adaptador de 25 polos:

TNC		VB 365.725-xx			Bloque adaptador 310 085-01		VB 274.545-xx		
Macho	Asignación	Hembra	Color	Hembra	Macho	Hembra	Macho	Color	Hembra
1	libre	1		1	1	1	1	blanco/marrón	1
2	RXD	2	amarillo	3	3	3	3	amarillo	2
3	TXD	3	verde	2	2	2	2	verde	3
4	DTR	4	marrón	20	20	20	20	marrón	8
5	Señal GND	5	rojo	7	7	7	7	rojo	7
6	DSR	6	azul	6	6	6	6		6
7	RTS	7	gris	4	4	4	4	gris	5
8	CTR	8	rosa	5	5	5	5	rosa	4
9	libre	9					8	violeta	20
Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa	Carcasa	Carcasa	Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa

Para bloque adaptador de 9 polos:

TNC		VB 355 484-xx			Bloque adaptador 363 987-02		VB 366.964-xx		
Macho	Asignación	Hembra	Color	Macho	Hembra	Macho	Hembra	Color	Hembra
1	libre	1	rojo	1	1	1	1	rojo	1
2	RXD	2	amarillo	2	2	2	2	amarillo	3
3	TXD	3	blanco	3	3	3	3	blanco	2
4	DTR	4	marrón	4	4	4	4	marrón	6
5	Señal GND	5	negro	5	5	5	5	negro	5
6	DSR	6	violeta	6	6	6	6	violeta	4
7	RTS	7	gris	7	7	7	7	gris	8
8	CTR	8	blanco/verde	8	8	8	8	blanco/verde	7
9	libre	9	verde	9	9	9	9	verde	9
Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa	Carcasa	Carcasa	Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa



## Aparatos que no son de la marca HEIDENHAIN

La distribución de conectores en un aparato que no es HEIDENHAIN puede ser muy diferente a la distribución en un aparato HEIDENHAIN.

Depende del aparato y del tipo de transmisión. Para la distribución de pines del bloque adaptador véase el dibujo de abajo.

Bloque adaptador 363 987-02		VB 366.964-xx		
Hembra	Macho	Hembra	Color	Hembra
1	1	1	rojo	1
2	2	2	amarillo	3
3	3	3	blanco	2
4	4	4	marrón	6
5	5	5	negro	5
6	6	6	violeta	4
7	7	7	gris	8
8	8	8	blanco/verde	7
9	9	9	verde	9
Carcasa	Carcasa	Carcasa	Pantalla exterior	Carcasa

## Interface Ethernet de conexión RJ45

Longitud máxima del cable:

- sin apantallar: 100 m
- protegido: 400 m

Pin	Señal	Descripción
1	TX+	Transmit Data
2	TX-	Transmit Data
3	REC+	Receive Data
4	sin conexión	
5	sin conexión	
6	REC-	Receive Data
7	sin conexión	
8	sin conexión	



## 16.3 Información técnica

### Explicación de símbolos

- Estándar
- Opción de eje
- ◆ Opción de software 1s

Funciones de usuario	
<b>Breve descripción</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Modelo básico: 3 ejes más cabezal controlado</li> <li>□ 1. Eje adicional para 4 ejes y cabezal controlado</li> <li>□ 2. Eje adicional para 5 ejes y cabezal controlado</li> </ul>
<b>Programación</b>	Diálogo en lenguaje conversacional HEIDENHAIN
<b>Entradas de posición</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Posiciones nominales para rectas y círculos en coordenadas cartesianas o polares</li> <li>■ Indicación de cotas absolutas o incrementales</li> <li>■ Visualización y entrada en mm o pulgadas</li> </ul>
<b>Corrección de la herramienta</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Radio de la herramienta en el plano de mecanizado y longitud de la herramienta</li> <li>◆ Contorno de radio corregido Precalcular el contorno hasta 99 frases (M120)</li> </ul>
<b>Tablas de herramientas</b>	Varias tablas de herramienta con varias herramientas
<b>Velocidad de corte constante</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Referida al punto medio de la trayectoria de la herramienta</li> <li>■ Referida al corte de la herramienta</li> </ul>
<b>Funcionamiento en paralelo</b>	Elaborar programa con ayuda gráfica, mientras se está ejecutando otro programa
<b>Elementos del contorno</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Recta</li> <li>■ Bisel</li> <li>■ Trayectoria circular</li> <li>■ Punto medio del círculo</li> <li>■ Radio del círculo</li> <li>■ Trayectoria circular tangente</li> <li>■ Redondeo de esquinas</li> </ul>
<b>Entrada y salida al contorno</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Mediante recta tangente o perpendicular</li> <li>■ Mediante arco de círculo</li> </ul>
<b>Programación libre de contornos FK</b>	◆ Libre programación de contornos FK en lenguaje conversacional HEIDENHAIN con apoyo gráfico para piezas NC no acotadas
<b>Salto de programa</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Subprogramas</li> <li>■ Repetición parcial del programa</li> <li>■ Cualquier programa como subprograma</li> </ul>



Funciones de usuario	
<b>Ciclos de mecanizado</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ciclos para taladrar, roscar con macho con/sin macho flotante</li> <li>■ Desbastar cajera rectangular y circular</li> <li>◆ Ciclos para el taladrado en profundidad, escariado, mandrinado y rebajado</li> <li>◆ Ciclos para el fresado de roscas interiores y exteriores</li> <li>◆ Acabado de cajera rectangular y circular</li> <li>◆ Ciclos para el planeado de superficies planas y oblicuas</li> <li>◆ Ciclos para el fresado de ranuras rectas y circulares</li> <li>◆ Figuras de puntos sobre un círculo y líneas</li> <li>◆ Cajera de contorno paralela al contorno</li> <li>◆ Trazado de contorno</li> <li>◆ Además los ciclos de constructor pueden integrarse - especialmente los ciclos de mecanizado creados por el fabricante de la máquina</li> </ul>
<b>Transformación de coordenadas</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Desplazar, Girar, Reflejar</li> <li>■ Factor de escala (específico del eje)</li> <li>◆ Inclinación de los niveles de mecanizado (opción de software)</li> </ul>
<b>Parámetros Q</b> Programación con variables	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Funciones matemáticas =, +, -, *, /, sen <math>\alpha</math>, cos <math>\alpha</math>, raíz cuadrada</li> <li>■ Enlaces lógicos (=, =/, &lt;, &gt;)</li> <li>■ Cálculo de paréntesis</li> <li>■ tan <math>\alpha</math>, arcsen, arccos, arctg, <math>a^n</math>, <math>e^n</math>, ln, log, valor absoluto de un número, constante <math>\pi</math>, negación, redondear lugares antes o después de la coma</li> <li>■ Funciones para el cálculo de círculos</li> <li>■ Parámetro de cadena de texto</li> </ul>
<b>Ayudas de programación</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Calculadora</li> <li>■ Lista completa de todos los avisos de error existentes</li> <li>■ Función Help dependiente del contexto en avisos de error</li> <li>■ Apoyo Gráfico en la programación de ciclos</li> <li>■ Frases comentario en el programa NC</li> </ul>
<b>Teach In</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Las posiciones reales se aceptan directamente en el programa NC</li> </ul>
<b>Gráfico de test</b> Tipos de representación	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Simulación gráfica antes de un mecanizado incluso cuando se procesa otro programa</li> <li>◆ Vista en planta / representación en 3 planos / representación en 3D</li> <li>◆ Ampliación de una sección</li> </ul>
<b>Gráfico de programación</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ En el modo de funcionamiento programación se trazan las frases NC introducidas (Gráfico de barras 2D) también si otro programa se está ejecutando</li> </ul>
<b>Gráfico de mecanizado</b> Tipos de representación	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Representación gráfica del programa procesado en planta / Representación en 3 planos / Representación 3D</li> </ul>
<b>Tiempo de mecanizado</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Calcular el tiempo de mecanizado en el modo de funcionamiento "Test de programa"</li> <li>■ Visualización del tiempo de mecanizado actual en los modos de funcionamiento de ejecución del programa</li> </ul>



Funciones de usuario	
<b>Reentrada al contorno</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Avance hasta una frase cualquiera del programa y reentrada a la posición nominal calculada para continuar con el mecanizado</li> <li>■ Interrumpir el programa, abandonar el contorno y volver a entrar</li> </ul>
<b>Tablas de puntos cero</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Varias tablas de puntos cero para guardar los puntos cero referidos a la pieza</li> </ul>
<b>Ciclos de palpación</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Calibración del palpador</li> <li>◆ Compensar la inclinación de la pieza de forma manual y automática</li> <li>◆ Fijar punto de referencia de forma automática y manual</li> <li>◆ Medición automática de piezas</li> <li>◆ Ciclos para la medición automática de la herramienta</li> </ul>
Datos técnicos	
<b>Componentes</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ordenador principal con teclado TNC y pantalla plana a color TFT integrada de 15,1 pulgadas con softkeys</li> </ul>
<b>Memoria del programa</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 300 MByte (en tarjeta de memoria Compact Flash CFR)</li> </ul>
<b>Resolución de introducción de datos e incremento de visualización</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ hasta 0,1 <math>\mu\text{m}</math> en ejes lineales</li> <li>◆ hasta 0.01 <math>\mu\text{m}</math> en ejes lineales</li> <li>■ hasta 0,0001° en ejes angulares</li> <li>◆ hasta 0,000 01° en ejes angulares</li> </ul>
<b>Área de introducción</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Máximo 999 999 999 mm ó 999 999 999°</li> </ul>
<b>Interpolación</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Lineal en 4 ejes</li> <li>■ Circular en 2 ejes</li> <li>◆ Círculo en 3 ejes en plano de mecanizado inclinado (opción de software 1)</li> <li>■ Hélice: superposición de trayectoria circular y recta</li> </ul>
<b>Tiempo de procesamiento de frases</b> Recta 3D sin corrección de radio	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 6 ms (recta en 3D sin corrección del radio)</li> <li>◆ 1.5 ms (opción de software 2)</li> </ul>
<b>Regulación de los ejes</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Precisión de regulación de posición: período de señal del sistema de medida de posición/1024</li> <li>■ Tiempo de ciclo regulador de posición: 3 ms</li> <li>■ Tiempo de ciclo regulador de velocidad: 600 <math>\mu\text{s}</math></li> </ul>
<b>Recorrido</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Máximo 100 m (3 937 pulgadas)</li> </ul>
<b>Velocidad de rotación del cabezal</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Máximo 100 000 U/min (valor nominal de velocidad análogo)</li> </ul>
<b>Compensación de errores</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Error de eje lineal y no lineal ,holgura, picos de inversión en movimientos circulares, y dilatación por temperatura</li> <li>■ Rozamiento estático</li> </ul>



## Datos técnicos

### Interfaces de datos

- cada V.24 / RS-232-C máx. 115 kBaud
- Interfaz de datos ampliada con protocolo LSV 2 para el control externo del TNC a través del interfaz de datos con el software de HEIDENHAIN TNCremo
- Interface Ethernet 100 Base T  
aprox. 2 a 5 MBaud (dependiente del tipo de archivo y de la carga de red)
- 2 x USB 1.1

### Temperatura ambiente

- Funcionamiento: 0°C hasta +45°C
- Almacenamiento: -30°C hasta +70°C

## Accesorios

### Volantes electrónicos

- Un **HR 410**: volante portátil o
- Un **HR 130**: volante integrado o
- Hasta tres **HR 150** volantes integrados a través del adaptador de volantes HRA 110

### Palpadores

- **TS 220**: palpador digital 3D con conexión por cable o
- **TS 440**: palpador digital 3D con transmisión por infrarrojos o
- **TS 444**: palpador digital 3D con transmisión por infrarrojos
- **TS 640**: palpador digital 3D con transmisión por infrarrojos o
- **TS 740**: palpador digital 3D con transmisión por infrarrojos
- **TT 140**: palpador digital 3D para la medición de herramientas

## Opción de software 1 (nº opción #08)

### Mecanizado mesa giratoria

- ◆ Programación de contornos sobre el desarrollo de un cilindro
- ◆ Avance en mm/min

### Cálculo de coordenadas

- ◆ Inclinación del plano de mecanizado

### Interpolación

- ◆ Círculo en 3 ejes con plano de mecanizado inclinado

## Opción de software 2 (nº opción #09)

### Mecanizado en 3D

- ◆ Ejecución del movimiento especialmente suave (filtro HSC)
- ◆ Corrección de herramienta 3D a través de un vector normal a la superficie (sólo iTNC 530)
- ◆ Mantener la herramienta perpendicular al contorno
- ◆ Corrección del radio de la herramienta perpendicular a la dirección de la misma

### Interpolación

- ◆ Lineal en 5 ejes (requiere permiso de exportación)

### Tiempo de procesamiento de frases

- ◆ 1,5 ms



**Touch probe function** (nº opción #17)

- Ciclos de palpación**
- ◆ Compensar la inclinación de la herramienta en modo manual
  - ◆ Compensar la inclinación de la herramienta en modo automático (ciclos 400 - 405)
  - ◆ Fijar punto de referencia en modo manual
  - ◆ Fijar punto de referencia en modo automático (ciclos 410 -419)
  - ◆ Medición automática de piezas (ciclos 420 - 427,430, 431, 0, 1)
  - ◆ Medición automática de herramientas (ciclos 480 -483)

**HEIDENHAIN DNC** (nº opción #18)

- ◆ Comunicación con aplicaciones de PC externas mediante componentes COM

**Advanced programming features** (nº opción #19)

- Programación libre de contornos FK**
- ◆ Programación en texto claro HEIDENHAIN con apoyo gráfico para piezas no acotadas para NC

- Ciclos de mecanizado**
- ◆ Taladrado profundo, escariado, mandrinado, centrado (ciclos 201 - 205, 208, 240)
  - ◆ Fresado de roscas interiores y exteriores (ciclos 262 - 265, 267)
  - ◆ Acabado de cajas circulares y islas (ciclos 212 - 215, 251- 257)
  - ◆ Planeado de superficies planas e inclinadas (ciclos 230 - 232)
  - ◆ Ranuras rectas y circulares (ciclos 210, 211, 253, 254)
  - ◆ Figuras de puntos sobre un círculo y por líneas (ciclos 220, 221)
  - ◆ Trazado y cajera de contorno - también paralela al contorno (ciclos 20 -25)
  - ◆ Es posible integrar ciclos de fabricante (especialmente los ciclos creados por él)

**Advanced graphic features** (nº opción #20)

- Gráfico de prueba y de mecanizado**
- ◆ Vista en planta
  - ◆ Representación en tres planos
  - ◆ Representación 3D

**Opción de software 3** (nº opción #21)

- Corrección de la herramienta**
- ◆ M120: Contorno de radio corregido Precalcular el contorno hasta 99 frases (LOOK AHEAD)
- Mecanizado en 3D**
- ◆ M118: Superposición de posicionamientos del volante durante la ejecución de un programa

**Pallet managment** (nº opción #22)

- ◆ Gestión de palets



**Display step** (nº opción #23)**Resolución de introducción de datos e incremento de visualización**

- ◆ Ejes lineales hasta  $0,01\mu\text{m}$
- ◆ Ejes angulares hasta  $0,00001^\circ$

**Double speed** (nº opción #49)

- ◆ Circuitos de control Double Speed se utilizan preferentemente para cabezales con altas revoluciones, motores lineales y de par



<b>Formatos de introducción y unidades de las funciones del TNC</b>	
<b>Posiciones, coordenadas, radios de círculo, longitud de chaflán</b>	-99 999.9999 a +99 999.9999 (5,4: posiciones delante de la coma, posiciones detrás de la coma) [mm]
<b>Número de la herramienta</b>	0 a 32 767,9 (5,1)
<b>Nombres de la herramienta</b>	16 caracteres, en <b>TOOL CALL</b> escribir entre " ". Signos especiales admisibles: #, \$, %, &, -
<b>Valores deta para correcciones de herramienta</b>	-99,9999 a +99,9999 (2,4) [mm]
<b>Velocidad de cabezales</b>	0 a 99 999,999 (5,3) (rpm)
<b>Avances</b>	0 a 99 999,999 (5,3) [mm/min] ó [mm/diente] ó [mm/vuelta]
<b>Tiempo de espera en el ciclo 9</b>	0 a 3 600,000 (4,3) [s]
<b>Paso de rosca en diversos ciclos</b>	-99,9999 a +99,9999 (2,4) [mm]
<b>Ángulo para la orientación del cabezal</b>	0 a 360,0000 (3,4) [°]
<b>Ángulo para coordenadas polares, rotación, inclinación del plano</b>	-360,0000 a 360,0000 (3,4) [°]
<b>Ángulo de coordenadas polares para la interpolación helicoidal (CP)</b>	-5 400,0000 a 5 400,0000 (4,4) [°]
<b>Números de punto cero en el ciclo 7</b>	0 a 2 999 (4,0)
<b>Factor de escala en los ciclos 11 y 26</b>	0,000001 a 99,999999 (2,6)
<b>Funciones auxiliares M</b>	0 a 999 (3,0)
<b>Números de parámetros Q</b>	0 a 1999 (4,0)
<b>Valores de parámetros Q</b>	-99 999.9999 a +99 999.9999 (5,4)
<b>Vectores normales N y T en la compensación 3D</b>	-9,99999999 a +9,99999999 (1,8)
<b>Etiquetas (LBL) para saltos de programa</b>	0 a 999 (3,0)
<b>Etiquetas (LBL) para saltos de programa</b>	Cualquier cadena de texto entre comillas (" ")
<b>Cantidad de repeticiones parciales de programa REP</b>	1 a 65 534 (5,0)
<b>Número de errores en la función paramétrica Q FN14</b>	0 a 1 099 (4,0)



## 16.4 Cambio de batería

Cuando el control está desconectado, la batería se encarga de alimentar el TNC, para no perder la memoria RAM.

Cuando el TNC emite el aviso de **cambiar batería**, ésta debe cambiarse:



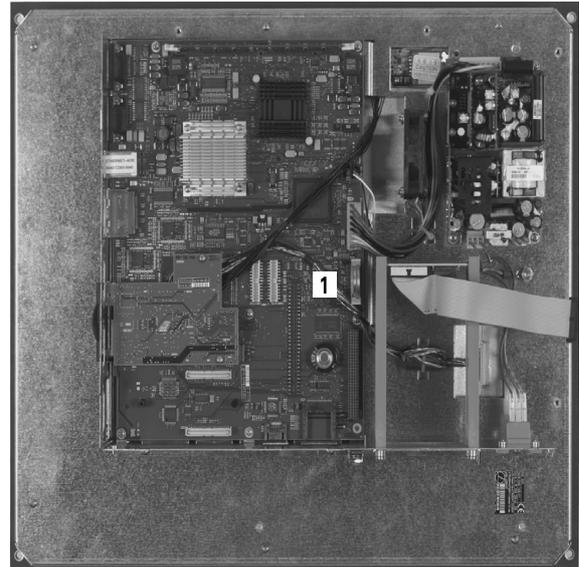
¡Antes de cambiar la batería del puffer, deberían protegerse los datos!

¡Para cambiar la batería desconectar antes la máquina y el TNC!

¡La batería sólo puede cambiarla personal cualificado!

Tipo de batería: 1 pila de litio, tipo CR 2450N (Renata) ID 315 878-01

- 1 La batería se encuentra en la platina principal del MC 6110
- 2 Destornillar los cinco tornillos de la cubierta de la carcasa del MC 6110
- 3 Retirar la cubierta
- 4 La batería se encuentra en la parte lateral de la platina
- 5 Cambiar la pila: la nueva pila sólo se puede introducir en el lugar adecuado





- A**
- Accesorios ... 73
  - Accesos a tablas ... 261
  - Aceptar la posición real ... 86
  - Ajustar la velocidad en
    - BAUDIOS ... 438, 439, 440
  - Añadir comentarios ... 115
  - Añadir, modificar
    - Borrar ... 88
    - insertar, modificar ... 88
  - Arranque automático del programa ... 430
  - Avance ... 372
    - elementos NC ... 373
    - en ejes giratorios, M116 ... 352
    - Posibles introducciones ... 85
  - Avance en milímetros/vueltas del cabezal M136 ... 309
  - Avance rápido ... 134
  - Avisos de error ... 122
    - Ayuda en ... 122
  - Avisos de error del NC ... 122
  - Ayuda en los avisos de error ... 122
  - Ayuda sensible al contexto ... 127
- B**
- Bisel ... 172
- C**
- Calculadora ... 118
  - Cálculo de círculos ... 235
  - Cálculo de paréntesis ... 272
  - cálculo del tiempo de mecanizado ... 416
  - Cambio de batería ... 471
  - Camino ... 95
  - Características técnicas ... 464
  - Ciclos de palpación
    - Modo de funcionamiento Manual ... 382
    - Véase Modo de Empleo de los ciclos de palpación
  - Cilindro ... 293
  - Círculo completo ... 175
  - Códigos ... 437
  - Compensación de la inclinación de la pieza
    - a través de la medición de dos puntos de una recta ... 389
- C**
- Conectar/retirar aparatos USB ... 110
  - Conexión ... 366
  - Conexión a la red ... 109
  - Conexión de datos
  - Conexión Ethernet
    - Conexión y desconexión de unidades de comunicaciones ... 109
  - Introducción ... 444
  - Posibles conexiones ... 444
  - Continuar la ejecución de programa después de una interrupción ... 426
  - ejecutar ... 423
  - interrumpir ... 424
  - Proceso en una frase ... 427
  - Resumen ... 422
  - saltar frases ... 431
  - Coordenadas polares
    - Aproximación/salida del contorno ... 164
    - Nociones básicas ... 78
    - Programación ... 183
  - Copia de seguridad de datos ... 94, 114
  - Copiar parte de un programa ... 90
  - Copiar partes de un programa ... 90
  - Corrección 3D ... 357
    - Face Milling ... 360
    - Formas de la herramienta ... 359
    - Orientación de la herramienta ... 360
    - Peripheral Milling ... 362
    - Valores delta ... 359
    - Vector normal ... 358
  - Corrección de la herramienta
    - Longitud ... 149
    - Radio ... 150
    - tridimensional ... 357
  - Corrección de radio ... 150
    - Esquinas exteriores, esquinas interiores ... 153
    - Introducción ... 152
- D**
- Datos de la herramienta
    - ciclo ... 147
    - indexar ... 142
    - introducir en la tabla ... 138
    - introducirlas en el programa ... 137
    - Valores delta ... 137
  - Definición de la pieza en bruto ... 82
  - Definir parámetros Q locales ... 229
  - Definir parámetros Q remanentes ... 229
  - Descargar los ficheros de ayuda ... 132
  - Desconexión ... 368
  - Desplazamiento de los ejes de la máquina ... 369
    - con el volante electrónico ... 371
    - con las teclas de dirección externas ... 369
    - por incrementos ... 370
  - Diálogo ... 84
  - Diálogo en lenguaje conversacional HEIDENHAIN ... 84
  - DIN PLUS ... 59
  - Disco duro ... 93
  - Distribución conectores conexiones de datos ... 462
- E**
- Editar
    - abrir nuevo ... 82
    - estructurar ... 117
    - programa ... 87
    - su construcción ... 81
  - Eje giratorio
    - desplazamiento optimizado: M126 ... 353
    - Reducir la visualización M94 ... 354
  - Ejecución de programa
  - Ejes adicionales ... 77
  - Ejes basculantes ... 355
  - Ejes principales ... 77
  - El TNCremoNT ... 442
  - Elipse ... 291
  - Escribir los valores de palpación en la tabla de presets ... 385
  - Escribir los valores de palpación en la tabla de puntos cero ... 384
  - Esfera ... 295
  - Especificaciones del programa ... 319
  - Esquinas abiertas del contorno M98 ... 307
  - Estado del fichero ... 97
  - Estructuración de programas ... 117



- F**
- Factor de avance para movimientos de profundización M103 ... 308
  - Familia de piezas ... 230
  - FCL ... 436
  - Fichero
    - fichero ... 100
  - Fijar el punto de referencia
    - manualmente
      - en cualquier eje Achse ... 391
      - Esquina como punto de referencia ... 392
      - Punto central del círculo como punto de referencia ... 393
  - Fijar punto de referencia ... 374
    - sin palpador 3D ... 374
  - FN14: ERROR: Emitir avisos de error ... 240
  - FN16: F-PRINT: emitir textos formateados ... 245
  - FN18: SYSREAD: lectura de datos del sistema ... 249
  - FN19: PLC: Transmisión de los valores al PLC ... 257
  - FN20: WAIT FOR: Sincronización del NC y el PLC ... 258
  - FN23: DATOS CIRCULO: calcular círculo desde 3 puntos ... 235
  - FN24: DATOS CIRCULO: calcular círculo desde 4 puntos ... 235
  - Frase
  - Fresado frontal en el plano inclinado ... 350
  - Función de búsqueda ... 91
  - Función FCL ... 9
  - Función MOD
    - abandonar ... 434
    - contorno ... 434
    - Resumen ... 435
- F**
- Función PLANE ... 329
    - Comportamiento de posicionamiento ... 346
    - Definición ángulo de proyección ... 335
    - Definición ángulos de Euler ... 337
    - Definición del ángulo de eje ... 344
    - Definición del ángulo espacial ... 333
    - Definición Incremental ... 343
    - Definición por puntos ... 341
    - Definición Vector ... 339
    - Desactivar ... 332
    - Fresado frontal ... 350
    - Inclinación automática ... 346
    - Selección de posibles soluciones ... 348
  - Funciones adicionales
    - htas. ... 300
    - para cabezal y refrigerante ... 301
    - para comprobación de la ejecución del programa ... 301
    - para datos de coordenadas ... 302
    - para ejes giratorios ... 352
    - para el comportamiento en trayectoria ... 305
  - Funciones angulares ... 233
  - Funciones auxiliares
  - Funciones de trayectoria
    - Nociones básicas ... 156
    - Círculos y arcos de círculo ... 159
    - Posicionamiento previo ... 160
  - Funciones especiales ... 318
  - Funciones M
    - Véase Funciones auxiliares
- G**
- Gestión de ficheros ... 95
    - Borrar el fichero ... 102
    - ciclo ... 97
    - Copiar ficheros ... 101
  - Fichero
    - fichero ... 100
  - Índices ... 95
    - directorios ... 101
    - fichero ... 100
  - Marcar ficheros ... 104
  - Nombre fichero ... 94
  - Proteger fichero ... 106
  - Renombrar ficheros ... 105
  - Resumen de funciones ... 96
  - Seleccionar un fichero ... 98
  - Tipo fichero ... 93
    - Transmisión de datos externa ... 107
  - Gestión de programas: Ver Gestión de ficheros
  - Gestionar puntos de referencias ... 376
  - Giro básico
    - el giro básico en el modo de funcionamiento Manual ... 389
  - Gráfico de programación ... 193
  - Gráficos
    - Ampliación de una sección ... 414
    - en la programación ... 120
    - Ampliación de una sección ... 121
    - Visualizaciones ... 411
- H**
- Hélice ... 187
  - Herramientas indexadas ... 142



- I**
- Imbricaciones ... 215
  - Inclinación del plano de mecanizado ... 329, 398
    - manual ... 398
  - Indicaciones de datos en pantalla ... 248
  - Índices ... 95, 100
    - Borrar ... 103
    - directorios ... 101
    - fichero ... 100
  - Información del formato ... 470
  - instrucciones SQL ... 261
  - Interfaz de datos
    - ajustar ... 438
    - Distribución de conectores ... 462
  - Interpolación helicoidal ... 187
  - Interrupción del mecanizado ... 424
  - Introducir las revoluciones del cabezal ... 147
  - iTNC 530 ... 58
- L**
- Llamada del programa
    - Cualquier programa como subprograma ... 213
  - Llegada al contorno ... 162
    - con coordenadas polares ... 164
  - Longitud de la herramienta ... 136
  - Look ahead ... 310
- M**
- M91, M92 ... 302
  - Medición automática de htas. ... 140
  - Medición de herramientas ... 140
  - Modificar la velocidad del cabezal ... 373
- M**
- Modos de funcionamiento ... 62
  - Movimientos de trayectoria
    - Coordenadas cartesianas
      - Recta ... 171
    - Resumen ... 170
    - Trayectoria circular C alrededor del punto central del círculo CC ... 175
    - Trayectoria circular con radio determinado ... 176
    - Trayectoria circular con unión tangencial ... 178
  - Coordenadas polares
    - Recta ... 184
    - Resumen ... 183
    - Trayectoria circular alrededor del polo CC ... 185
    - Trayectoria circular tangente ... 186
- N**
- Nivel de desarrollo ... 9
  - Nociones básicas ... 76
  - Nombre de la herramienta ... 136
  - Nombre del programa: Véase Gestión de ficheros, nombre del fichero
  - Número de la herramienta ... 136
  - Número de opción ... 436
  - Número de software ... 436
  - Número de versión ... 437
- P**
- Palpadores 3D
    - palpadores 3D digitales ... 386
  - Panel de operador ... 61
  - Parámetro de cadena de texto ... 276
  - Parámetros de máquina
    - para palpadores digitales 3D ... 456
  - Parámetros de usuario
    - específicos de la máquina ... 454
    - generales
      - para palpadores digitales 3D ... 456
- P**
- Parámetros Q
    - controlar ... 238
    - Emisión de valores al PLC ... 259, 260
      - emisión de valores al PLC 273 ... 257
    - emitir formateados ... 245
    - parámetros QL locales ... 226
    - parámetros QR remanentes ... 226
    - predeterminados ... 285
  - Posicionamiento
    - en plano de mecanizado inclinado ... 304
    - manual ... 404
  - Posiciones de la pieza
    - absolutas ... 79
    - incrementales ... 79
  - Proceso en una frase ... 427
    - tras una interrupción de la corriente ... 427
  - Programa
  - Programación CAM ... 357
  - Programación de los movimientos de la herramienta ... 84
  - Programación de parámetros Q ... 226, 276
    - Cálculo de círculos ... 235
    - Condiciones si/entonces ... 236
    - Funciones angulares ... 233
    - Funciones matemáticas
      - básicas ... 231
    - Instrucciones de programación ... 228, 278, 279, 280, 282, 284
    - Otras funciones ... 239
  - Programación de parámetros: Véase Programación de parámetros Q



**P**

- Programación FK ... 191
- Apertura del diálogo ... 194
- Gráfico ... 193
- Nociones básicas ... 191
- Posibles introducciones
  - Contornos cerrados ... 200
  - Datos del círculo ... 199
  - Dirección y longitud de los tramos del contorno ... 198
  - Puntos auxiliares ... 201
  - Puntos finales ... 197
  - Referencias relativas ... 202
- Rectas ... 195
- Trayectorias circulares ... 196
- Punto medio del círculo ... 174

**R**

- Radio de la herramienta ... 136
- Recta ... 171, 184
- Redondeo de esquinas ... 173
- Reentrada al contorno ... 429
- Repetición parcial del programa ... 212
- Representación 3D ... 413
- Representación en tres planos ... 412
- Retroceso del contorno ... 313

**S**

- Salida de datos a servidor ... 248
- Salida del contorno ... 162
  - con coordenadas polares ... 164
- se miden las piezas mecanizadas ... 394
- Selección del punto de referencia ... 80
- Seleccionar la unidad métrica ... 82
- Simulación gráfica ... 415
- Sincronización del NC y el PLC ... 258
- Sincronización del PLC y el NC ... 258
- Sistema de ayuda ... 127
- Sistema de referencia ... 77
- Sobrepasar los puntos de referencia ... 366
- Software para la transmisión de datos ... 442
- SPEC FCT ... 318
- Subdivisión de la pantalla ... 60
- Subprograma ... 211
- Superposición de posicionamiento con el volante M118 ... 312
- Supervisión del espacio de trabajo ... 417, 421
- Supervisión del palpador ... 314
- Sustitución de textos ... 92

**T**

- Tabla de herramientas
  - editar, abrir ... 141
  - Funciones de edición ... 142
  - Posibles introducciones ... 138
- Tabla de posiciones ... 144
- Tabla de presets ... 376
  - Aceptar resultados de la palpación ... 385
- Tabla de puntos cero
  - Aceptar resultados de la palpación ... 384
- Teach In ... 86, 171
- Test de programa
  - ejecutar ... 421
- Test del programa
  - Resumen ... 418
- Tiempos de funcionamiento ... 452
- TNCguide ... 127
- TNCremo ... 442
- Transmisión de datos externa
  - iTNC 530 ... 107
- Trayectoria circular ... 175, 176, 178, 185, 186
- Trigonometría ... 233

**U**

- Utilizar las funciones de palpación con palpadores mecánicos o relojes de medición ... 397

**V**

- Variables de texto ... 276
- Vector de normales de superficies ... 339, 351, 357, 358
- Vector T ... 358
- Velocidad de transmisión de datos ... 438, 439, 440
- Vista en planta ... 411
- Visualización de estados ... 65
  - adicionales ... 67
  - generales ... 65



# Tablas resumen

## Ciclos de mecanizado

Número de ciclo	Designación del ciclo	DEF activo	CALL activo
7	Decalaje del punto cero	■	
8	Espejo	■	
9	Tiempo de espera	■	
10	Giro	■	
11	Factor de escala	■	
12	Llamada del programa	■	
13	Orientación del cabezal	■	
14	Definición del contorno	■	
19	Inclinación del plano de mecanizado	■	
20	Datos de contorno SL II	■	
21	Pretaladrado SL II		■
22	Desbaste SL II		■
23	Profundidad de acabado SL II		■
24	Acabado lateral SL II		■
25	Trazado de contorno		■
26	Factor de escala específico para cada eje	■	
27	Superficie cilíndrica		■
28	Fresado de ranuras en una superficie cilíndrica		■
29	Superficie cilíndrica de la isla		■
32	Tolerancia	■	
200	Taladrado		■
201	Escariado		■
202	Mandrinado		■
203	Taladro universal		■
204	Rebaje inverso		■
205	Taladrado profundo universal		■



Número de ciclo	Designación del ciclo	DEF activo	CALL activo
206	Roscado: con macho, nuevo		■
207	Roscado: rígido, nuevo		■
208	Fresado de taladro		■
209	Roscado rígido con rotura de viruta		■
220	Figura de puntos sobre círculo	■	
221	Figura de puntos sobre líneas	■	
230	Planeado		■
231	Superficie regular		■
232	Fresado plano		■
240	Centrado		■
241	Taladrado de un sólo labio		■
247	Fijar el punto de referencia	■	
251	Mecanización completa cajera rectangular		■
252	Mecanización completa cajera circular		■
253	Fresado de ranuras		■
254	Ranura circular		■
256	Mecanización completa isla rectangular		■
257	Mecanización completa isla circular		■
262	Fresado de rosca		■
263	Fresado de rosca avellanada		■
264	Fresado de rosca en taladro		■
265	Fresado de rosca helicoidal en taladro		■
267	Fresado de rosca exterior		■



## Funciones adicionales

M	Funcionamiento	Actúa al	Inicio de la frase	final de la frase	Página
<b>M0</b>	PARADA en la ejecución del pgm/PARADA del cabezal/refrigerante DESCONECTADO		■		Página 301
<b>M1</b>	Ejecución de programa PARADA/cabezal PARADA/refrigerante OFF			■	Página 432
<b>M2</b>	PARADA de la ejecución del pgm/PARADA del cabezal/refrigerante DESCONECTADO/si es preciso, borrar la visualización de estados (depende de parámetros de máquina)/salto a la frase 1			■	Página 301
<b>M3</b>	Cabezal CONECTADO en sentido horario		■		Página 301
M4	Cabezal CONECTADO en sentido antihorario		■		
M5	PARADA del cabezal			■	
<b>M6</b>	Cambio de herramienta/PARADA en la ejecución del pgm (depende de parámetros de máquina)/PARADA del cabezal			■	Página 301
<b>M8</b>	Refrigerante CONECTADO		■		Página 301
M9	Refrigerante DESCONECTADO			■	
<b>M13</b>	Cabezal CONECTADO en sentido horario/refrigerante CONECTADO		■		Página 301
M14	Cabezal CONECTADO en sentido antihorario/refrigerante conectado		■		
<b>M30</b>	La misma función que M2			■	Página 301
<b>M89</b>	Función auxiliar <b>o</b> Llamada al ciclo que actúa de forma modal (depende de parámetros de máquina)		■	■	Modo de empleo Ciclos
<b>M91</b>	En la frase de posicionamiento: las coordenadas se refieren al punto cero de la máquina		■		Página 302
<b>M92</b>	En la frase de posicionamiento: las coordenadas se refieren a una posición definida por el constructor de la máquina, p.ej. a la posición de cambio de herramienta		■		Página 302
<b>M94</b>	Redondear la visualización del eje giratorio a un valor por debajo de 360°		■		Página 354
<b>M97</b>	Mecanizado de pequeños escalones en el contorno			■	Página 305
<b>M98</b>	Mecanizado completo de contornos abiertos			■	Página 307
<b>M99</b>	Llamada de ciclo por frases			■	Modo de empleo Ciclos
<b>M109</b>	Velocidad constante en el extremo de la herramienta (Aumento y reducción del avance)		■		Página 309
M110	Velocidad constante en el extremo de la herramienta (sólo reducción del avance)		■		
M111	Anular M109/M110			■	
<b>M116</b>	Avance en ejes giratorios en mm/min		■		Página 352
M117	Anular M116			■	
<b>M118</b>	Superposicionamiento del volante durante la ejecución del programa		■		Página 312



<b>M</b>	<b>Funcionamiento</b>	<b>Actúa al</b>	<b>Inicio de la frase</b>	<b>final de la frase</b>	<b>Página</b>
<b>M120</b>	Cálculo previo del contorno con corrección de radio (LOOK AHEAD)		■		Página 310
<b>M126</b> M127	Desplazamiento de los ejes giratorios en un recorrido optimizado Anular M126		■	■	Página 353
<b>M128</b> M129	Mantener la posición de la herramienta durante el posicionamiento de ejes basculantes (TCPM) Anular M128		■	■	Página 355
<b>M130</b>	En la frase de posicionamiento: los puntos se refieren al sistema de coordenadas sin inclinar		■		Página 304
<b>M140</b>	Retirada del contorno en dirección al eje de la herramienta		■		Página 313
<b>M141</b>	Suprimir la supervisión del palpador		■		Página 314
<b>M148</b> M149	Con Stop NC retirar automáticamente la herramienta del contorno Anular M148		■	■	Página 315



# Comparación de las funciones del TNC 620 y del iTNC 530

## Comparación: Datos técnicos

Función	TNC 620	iTNC 530
Ejes	máx. 6	máx. 18
<b>Resolución de introducción y paso de visualización:</b>		
■ Ejes lineales	■ 1µm, 0,01 µm con opción 23	■ 0,1 µm
■ Ejes giratorios	■ 0,001°, 0,00001° con opción 23	■ 0,0001°
Circuitos para fñr cabezal de alta frecuencia y motores de par / lineal	Con opción 49	Con CC 424 B
Visualización	Pantalla plana en color TFT 15,1 pulgadas	Pantalla plana en color TFT 15,1 pulgadas, opcional TFT de 19 pulgadas
Medio de almacenaje para programas NC, PLC y datos de sistema	Tarjeta de memoria CompactFlash	Disco duro
Memoria de programa para programas NC	300 MByte	25 GByte
Tiempo de procesamiento de frases	6 ms, con opción 9: 1,5 ms	3,6 ms (MC 420) 0,5 ms (MC 422 C)
Sistema operativo HeROS	Sí	Sí
Sistema operativo Windows XP	No	Opción
<b>Interpolación:</b>		
■ Recta	■ 5 ejes (opción 9)	■ 5 ejes
■ Círculo	■ 3 ejes (opción 9)	■ 3 ejes
■ Hélice	■ Sí	■ Sí
■ Spline	■ No	■ Sí, opción en MC 420
Hardware	Compacto en el pupitre	Modular en el armario eléctrico

## Comparación: Interface de datos

Función	TNC 620	iTNC 530
Fast-Ethernet 100BaseT	X	X
Interface serie RS-232-C	X	X
Interface serie RS-422	-	X
Interface USB (USB 1.1)	X	X



## Comparación: Accesorios

Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Teclado de control de máquina</b> ■ MB 420 ■ MB 620 (HSCI)	■ – ■ X	■ X ■ X
<b>Volantes electrónicos</b> ■ HR 410 ■ HR 420 ■ HR 520/530/550 ■ HR 130 ■ HR 150 a través de HRA 110	■ X ■ – ■ – ■ X ■ X	■ X ■ X ■ X ■ X ■ X
<b>Palpadores</b> ■ TS 220 ■ TS 440 ■ TS 444 ■ TS 449 / TT 449 ■ TS 640 ■ TS 740 ■ TT 130 / TT 140	■ X, opción 17 ■ X, opción 17 ■ X, opción 17 ■ – ■ X, opción 17 ■ X, opción 17 ■ X, opción 17	■ X ■ X ■ X ■ X ■ X ■ X ■ X
PC industrial <b>IPC 61xx</b>	–	X

## Comparación: Software PC

Función	TNC 620	iTNC 530
Software del Puesto de Programación	Disponible	Disponible
<b>TNCremoNT</b> para la transmisión de datos con <b>TNCbackup</b> para copias de seguridad de datos	Disponible	Disponible
<b>TNCremoPlus</b> Software de transmisión de datos con Live Screen	Disponible	Disponible
<b>RemoTools SDK 1.2:</b> Biblioteca de funciones para el desarrollo de aplicaciones propias para la comunicación con controles HEIDENHAIN	Disponible de manera limitada	Disponible
<b>virtualTNC:</b> Componente de control para máquinas virtuales	No disponible	Disponible
<b>ConfigDesign:</b> Software para la configuración del sistema de control	Disponible	No disponible



## Comparación: Funciones específicas de la máquina

Función	TNC 620	iTNC 530
Conmutación del margen de desplazamiento	Función no disponible	Función disponible
Accionamiento central (1 motor para varios ejes de la máquina)	Función no disponible	Función disponible
Modo eje C (el motor del cabezal acciona el eje rotativo)	Función no disponible	Función disponible
Cambio automático del cabezal de fresado	Función no disponible	Función disponible
Soporte de cabezal angulares	Función no disponible	Función disponible
Identificación de herramienta Balluf	Función no disponible	Función disponible
Gestión de varios almacenes de herramienta	Función no disponible	Función disponible
Administración de herramientas ampliada a través de Python	Función no disponible	Función disponible



## Comparación: Funciones de usuario

Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Programación</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ En el diálogo en texto claro HEIDENHAIN</li> <li>■ En DIN/ISO</li> <li>■ Con smarT.NC</li> <li>■ Con editor ASCII</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X (Softkeys)</li> <li>■ –</li> <li>■ X, edición directa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X (teclas ASCII)</li> <li>■ X</li> <li>■ X, edición posible después de modificación</li> </ul>
<b>Indicación de cotas</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Posición nominal para rectas y círculo en coordenadas rectangulares</li> <li>■ Posición nominal para rectas y círculo en coordenadas polares</li> <li>■ Indicación de cotas absolutas o incrementales</li> <li>■ Visualización y entrada en mm o pulgadas</li> <li>■ Frases de desplazamiento con ejes paralelos</li> <li>■ Fijar la última posición de herramienta como polo (frase CC vacía)</li>   <li>■ Vector de normales de superficies (LN)</li> <li>■ Frases Spline (SPL)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X (mensaje de error, si la aceptación de polo no es clara)</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> </ul>
<b>Corrección de la herramienta</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ En el plano de mecanizado y longitud de la herramienta</li> <li>■ Contorno de radio corregido, precalcular hasta 99 frases</li> <li>■ Corrección de radio tridimensional de la hta.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Tabla de herramientas</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Almacenar los datos de herramienta de manera centralizado</li> <li>■ Varias tablas de herramienta con varias herramientas</li> <li>■ Administración flexible de tipos de herramienta</li> <li>■ Indicación filtrada de las herrameintas que se pueden seleccionar</li> <li>■ Función de ordenamiento</li> <li>■ Nombres de columna</li> <li>■ Función copiar: Sobreescritura de datos de herramienta</li> <li>■ Vista de formulario</li>   <li>■ Intercambio de la tabla de herramientas entre TNC 620 y iTNC 530</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, numeración variable</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ Parcialmente con _</li> <li>■ –</li> <li>■ Conmutación mediante la tecla subdivisión de la pantalla</li> <li>■ No es posible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, numeración fija</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ Parcialmente con -</li> <li>■ X</li> <li>■ Conmutación mediante softkey</li> <li>■ No es posible</li> </ul>
Tabla de palpadores para la administración de diferentes palpadores 3D	X	–



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Crear fichero de utilización de herramienta, comprobar disponibilidad</b>	–	X
<b>Tablas de datos de corte:</b> Cálculo automático de la velocidad del cabezal y del avance mediante las tablas de tecnología guardadas	–	X
<b>Tablas de definición libre</b> (ficheros .TAB)	–	X
<b>Velocidad de trayectoria constante</b> referida a la trayectoria central de la herramienta o al cortante de la herramienta	X	X
<b>Marcha en paralelo</b> Crear programa, mientras se ejecuta otro programa	X	X
<b>Programación de ejes de conteo</b>	–	X
<b>Inclinar plano de mecanizado (ciclo 19, función PLANE)</b>	Opción #08	X, opción #08 en MC 420
<b>Mecanizado mesa giratoria:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Programación de contornos sobre el desarrollo de un cilindro <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Superficie cilíndrica (ciclo 27)</li> <li>■ Superficie cilíndrica ranura (ciclo 28)</li> <li>■ Superficie cilíndrica isla (ciclo 29)</li> <li>■ Superficie cilíndrica contorno exterior (ciclo 39)</li> </ul> </li> <li>■ Avance en mm/min o en r.p.m.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opción #08</li> <li>■ X, opción #08</li> <li>■ X, opción #08</li> <li>■ –</li> <li>■ X, opción #08</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opción #08 en MC420</li> </ul>
<b>Desplazamiento en alineación de herramienta</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Modo manual (menú 3D-ROT)</li> <li>■ Durante interrupción de programa</li> <li>■ Superposición de volante</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, función FCL2</li> <li>■ X</li> <li>■ X, opción #44</li> </ul>
<b>Aproximación o alejamiento del contorno</b> mediante una recta o círculo	X	X
<b>Introducción del avance:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ F (mm/min), marcha rápida <b>FMAX</b></li> <li>■ FU (Avance por revolución mm/rev)</li> <li>■ FZ (Avance por diente)</li> <li>■ FT (Tiempo en segundos para recorrido)</li> <li>■ FMAXT (con Poti marcha rápida activa: tiempo en segundos para recorrido)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Programación libre de contornos FK</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Programar piezas no correctamente acotadas para NC</li> <li>■ Conversión de programa FK a lenguaje conversacional HEIDENHAIN</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opción #19</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Salto de programa:</b>		
■ Número máx. de N° de Label	■ 65535	■ 1000
■ Subprogramas	■ X	■ X
■ Nivel de jerarquización para subprogramas	■ 20	■ 6
■ Repeticiones parciales de un pgm	■ X	■ X
■ Cualquier programa como subprograma	■ X	■ X
<b>Programación de parámetros Q</b>		
■ Funciones matemáticas estándares	■ X	■ X
■ Introducción de fórmula	■ X	■ X
■ Ejecución de strings	■ X	■ X
■ Parámetros Q locales <b>QL</b>	■ –	■ X
■ Parámetros Q remanentes <b>QR</b>	■ –	■ X
■ Modificar parámetros en el caso de interrupción del programa	■ –	■ X
■ <b>FN15: IMPRIMIR (PRINT)</b>	■ –	■ X
■ <b>FN25: PRESET</b>	■ –	■ X
■ <b>FN26: TABOPEN</b>	■ –	■ X
■ <b>FN27: TABWRITE</b>	■ –	■ X
■ <b>FN28: TABREAD</b>	■ –	■ X
■ <b>FN29: PLC LIST</b>	■ X	■ –
■ <b>FN31: RANGE SELECT</b>	■ –	■ X
■ <b>FN32: PLC PRESET</b>	■ –	■ X
■ <b>FN37: EXPORT</b>	■ X	■ –
■ <b>FN38: SEND</b>	■ –	■ X
■ Con <b>FN16</b> guardar fichero externamente	■ –	■ X
■ Formateos <b>FN16</b> : justificado a la izquierda, a la derecha, longitudes de string	■ –	■ X
■ <b>FN16</b> : comportamiento estándar al escribir el fichero sin definición explícita a través de <b>APPEND</b> o <b>M_CLOSE</b>	■ Con cada llamada se sobrescribirá el protocolo	■ Con cada llamada, los datos se anejan al fichero ya existente
■ Con <b>FN16</b> escribir en el fichero LOG	■ X	■ –
■ Mostrar contenido de parámetro en la indicación de estado adicional	■ X	■ –
■ Mostrar contenido de parámetro durante la programación (Q-INFO)	■ –	■ X
■ Funciones <b>SQL</b> para leer y escribir tablas	■ X	■ –



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Soporte gráfico</b>		
■ Gráfico 2D de programación	■ X	■ X
■ Sincronización indicación frase/gráfico	■ –	■ X
■ Función REDRAW	■ –	■ X
■ Mostrar líneas de rejilla como trasfondo	■ X	■ –
■ Gráfico 3D de programación	■ –	■ X
■ Gráfico de test (Vista en planta, presentación en 3 planos, presentación en 3D)	■ X, opción #20	■ X
■ Presentación con alta resolución	■ –	■ X
■ Estructura de imagen	■ En bloque	■ Continuo
■ Visualizar la herramienta	■ Sólo en vista en planta	■ X
■ Ajuste de la velocidad de simulación	■ –	■ X
■ Coordenadas con línea de corte 3 niveles	■ –	■ X
■ Funciones Zoom ampliadas (uso del ratón)	■ –	■ X
■ Mostrar marco para pieza en bruto	■ X	■ X
■ Presentación valor de profundidad en la vista en planta con Mouseover	■ –	■ X
■ Interrumpir el test de programa en un punto concreto (STOPP AT N)	■ –	■ X
■ Considerar macro de cambio de herramienta	■ –	■ X
■ Gráfico de mecanizado (Vista en planta, presentación en 3 planos, presentación en 3D)	■ X, opción #20	■ X
■ Presentación con alta resolución	■ –	■ X
■ Guardar/abrir resultados de simulación	■ X	■ –
<b>Tablas de puntos cero</b> Guardar los puntos cero referidos a la pieza	X	X
<b>Tabla de preset:</b> Administrar los puntos de referencia	X	X
<b>Gestión de palets</b>		
■ Soporte de ficheros de paletas	■ X (opción #22)	■ X
■ Mecanizado orientado a la herramienta	■ –	■ X
■ Tabla de preset de paletas: Administrar los puntos de referencia para paletas	■ –	■ X
<b>Reentrada al contorno</b>		
■ Con avance de frase	■ X	■ X
■ Después de interrupción de programa	■ X	■ X
<b>Función Autostart</b>	X	X
<b>Teach-In</b> Aceptar posiciones reales en un programa NC	X	X



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Administración ampliada de ficheros</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Crear varios directorios y subdirectorios</li> <li>■ Función de ordenamiento</li> <li>■ Uso del ratón</li> <li>■ Seleccionar el directorio destino mediante softkey</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Ayudas de programación:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ayuda gráfica en la programación de ciclos</li>   <li>■ Ayudas gráficas animadas al seleccionar la función <b>PLANE/PATTERN DEF</b></li> <li>■ Ayudas gráficas con <b>PLANE/PATTERN DEF</b></li> <li>■ Función de ayuda contextual para mensajes de error</li> <li>■ <b>TNCguide</b>, sistema de ayuda a base de browser</li> <li>■ Llamada contextual del sistema de ayuda</li> <li>■ Calculadora</li> <li>■ Frases de comentario en el programa NC</li>   <li>■ Frases de estructuración en el programa NC <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Vista de estructuración en el test de programa</li> <li>■ Vista de estructuración con programas grandes</li> </ul> </li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, se puede desactivar mediante Config-Datum</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ X (científico)</li> <li>■ X (Introducción mediante teclado en pantalla)</li> <li>■ X (Introducción mediante teclado en pantalla)</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X (estándar)</li> <li>■ X (Introducción mediante teclado ASCII)</li> <li>■ X (Introducción mediante teclado ASCII)</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Monitorización dinámica de colisiones DCM:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Monitorización de colisiones en modo Automático</li> <li>■ Monitorización de colisiones en el modo manual</li> <li>■ Presentación gráfica de los cuerpos de colisión definidos</li> <li>■ Comprobación de colisiones en el test de programa</li> <li>■ Supervisión de los medios de sujeción</li> <li>■ Administración de porta-herramientas</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opción #40</li> </ul>
<b>Soporte CAM:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Aceptar contornos desde ficheros DXF</li> <li>■ Aceptar posiciones de mecanizado desde ficheros DXF</li> <li>■ Filtro offline para ficheros CAM</li> <li>■ Filtro Strech</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ X</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opción #42</li> <li>■ X, opción #42</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> </ul>



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Funciones MOD:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Parámetros de usuario</li> <li>■ Ficheros de ayuda OEM con funciones de servicio</li> <li>■ Comprobación de soporte de datos</li> <li>■ Cargar los Service-Packs</li> <li>■ Puesta en hora del sistema</li> <li>■ Determinar los ejes para la aceptación de la posición real</li> <li>■ Fijar los límites de desplazamiento</li> <li>■ Bloquear acceso externo</li> <li>■ Conmutar cinemática</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Datos de configuración</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Estructura numérica</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Llamar ciclos de mecanizado</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Con <b>M99</b> ó <b>M89</b></li> <li>■ Con <b>CYCL CALL</b></li> <li>■ Con <b>CYCL CALL PAT</b></li> <li>■ Con <b>CYC CALL POS</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Funciones especiales:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Crear programa inverso</li> <li>■ Desplazamiento del punto cero mediante <b>TRANS DATUM</b></li> <li>■ Regulación adaptativa del avance AFC</li> <li>■ Definir globalmente los parámetros de ciclo: <b>GLOBAL DEF</b></li> <li>■ Definición muestra mediante <b>PATTERN DEF</b></li> <li>■ Definición y ejecución de tablas de puntos</li> <li>■ Fórmula sencilla del contorno <b>CONTOUR DEF</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X, opción #45</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Funciones de construcción de moldes grandes:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ajustes globales de programa GS</li> <li>■ <b>M128</b> ampliado: <b>FUNCTION TCPM</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opción #44</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Indicaciones de estado:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Posiciones, revoluciones del cabezal, avance</li> <li>■ Presentación más grande de la indicación de posición, modo manual</li> <li>■ Indicación de estado adicional, presentación de formulario</li> <li>■ Indicación del recorrido del volante en el mecanizado con sobreposición con volante</li> <li>■ Indicación del recorrido restante en el sistema inclinado</li> <li>■ Indicación dinámica del contenido de los parámetros Q, se pueden definir círculos de números</li> <li>■ Indicación de estado adicional específica de OEM a través de Python</li> <li>■ Indicación gráfica del tiempo restante</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ –</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
Ajustes de color individuales de la pantalla del operario	–	X



## Comparación: ciclos

Ciclo	TNC 620	iTNC 530
1, Taladrado en profundidad	X	X
2, Roscado	X	X
3, Fresado de ranuras	X	X
4, Fresado de cajeras	X	X
5, Cajera circular	X	X
6, Desbaste (SL I)	–	X
7, Desplazamiento del punto cero	X	X
8, Espejo	X	X
9, Tiempo de espera	X	X
10, Giro	X	X
11, Factor de escala	X	X
12, Llamada del programa	X	X
13, Orientación del cabezal	X	X
14, Definición del contorno	X	X
15, Taladrado previo (SLI)	–	X
16, Fresado de contorno (SLI)	–	X
17, Roscado rígido GS	X	X
18, Roscado a cuchilla	X	X
19, Plano de mecanizado	X, opción #08	X, opción #08 en MC420
20, Datos de contorno	X, opción #19	X
21, Taladrado previo	X, opción #19	X
22, Desbaste:	X, opción #19	X
■ Parámetro Q401, factor de avance	■ –	■ X
■ Parámetro Q404, estrategia de desbaste posterior	■ –	■ X
23, Acabado en profundidad	X, opción #19	X
24, Acabado lateral	X, opción #19	X
25, Trazado del contorno	X, opción #19	X
26, Factor de escala específico para cada eje	X	X



Ciclo	TNC 620	iTNC 530
27, Superficie contorno	Opción #08	X, opción #08 en MC420
28, Superficie cilíndrica	Opción #08	X, opción #08 en MC420
29, Superficie cilíndrica de la isla	Opción #08	X, opción #08 en MC420
30, Procesar datos 3D	–	X
32, Tolerancia con modo HSC y TA	opción #09, <b>HSC-MODE</b> no tiene función	X, opción #09 en MC420
39, Superficie cilíndrica del contorno externo	–	X, opción #08 en MC420
200, Taladrado	X	X
201, Escariado	Opción #19	X
202, Mandrinado	Opción #19	X
203, Taladrado universal	Opción #19	X
204, Rebaje inverso	Opción #19	X
205, Taladrado en profundidad universal	Opción #19	X
206, Taladrado con acc.nuevo	X	X
207, Taladrado sin acc.nuevo	X	X
208, Fresado	Opción #19	X
209, Roscado Rot. de viruta	Opción #19	X
210, Ranura pendular	Opción #19	X
211, Ranura circular	Opción #19	X
212, Acabado de cajera rectangular	Opción #19	X
213, Acabado de islas rectangulares	Opción #19	X
214, Acabado de cajera circular	Opción #19	X
215, Acabado de isla circular	Opción #19	X
220, Círculo de muestra de puntos	Opción #19	X
221, Líneas de muestra de puntos	Opción #19	X
230, Planeado	Opción #19	X
231, Superficie reglada	Opción #19	X



Ciclo	TNC 620	iTNC 530
232, Fresado plano	Opción #19	X
240, Centraje	Opción #19	X
241, Perforación de un solo labio	Opción #19	X
247, Fijar el punto de referencia	Opción #19	X
251, Cajera completa	Opción #19	X
252, Cajera circular completa	Opción #19	X
253, Ranura completa	Opción #19	X
254, Ranura circular completa	Opción #19	X
256, Isla rectangular completa	Opción #19	X
257, Isla circular completa	Opción #19	X
262, Fresado de rosca	Opción #19	X
263, Fresado de rosca de rebaje	Opción #19	X
264, Fresado de rosca de fresado	Opción #19	X
265, Fresado de rosca helicoidal en taladro	Opción #19	X
267, Fresado de rosca externa	Opción #19	X
270, Datos de trazado de contorno para ajustar el comportamiento del ciclo 25	–	X



## Comparación: Funciones auxiliares

M	Funcionamiento	TNC 620	iTNC 530
<b>M00</b>	PARADA en la ejecución del pgm/PARADA del cabezal/refrigerante DESCONECTADO	X	X
<b>M01</b>	PARADA selectiva de la ejecución del programa	X	X
<b>M02</b>	PARADA de la ejecución del pgm/PARADA del cabezal/Refrigerante desconectado/Borrado de la visualización de estado(depene de parámetros de máquina)/Retroceso a la frase 1	X	X
<b>M03</b> M04 M05	Cabezal CONECTADO en sentido horario Cabezal CONECTADO en sentido antihorario PARADA del cabezal	X	X
<b>M06</b>	Cambio de herramienta/PARADA en la ejecución del pgm (función que depende de la máquina)/PARADA del cabezal	X	X
<b>M08</b> M09	Refrigerante CONECTADO Refrigerante DESCONECTADO	X	X
<b>M13</b> M14	Cabezal CONECTADO en sentido horario/refrigerante CONECTADO Cabezal CONECTADO en sentido antihorario/refrigerante conectado	X	X
<b>M30</b>	La misma función que M02	X	X
<b>M89</b>	Función auxiliar <b>o</b> Llamada al ciclo que actúa de forma modal (función que depende de la máquina)	X	X
<b>M90</b>	Velocidad de trayectoria constante en esquinas	–	X
<b>M91</b>	En la frase de posicionamiento: las coordenadas se refieren al punto cero de la máquina	X	X
<b>M92</b>	En la frase de posicionamiento: las coordenadas se refieren a una posición definida por el constructor de la máquina, p.ej. a la posición de cambio de herramienta	X	X
<b>M94</b>	Redondear la visualización del eje giratorio a un valor por debajo de 360°	X	X
<b>M97</b>	Mecanizado de pequeños escalones en el contorno	X	X
<b>M98</b>	Mecanizado completo de contornos abiertos	X	X
<b>M99</b>	Llamada de ciclo por frases	X	X
<b>M101</b> M102	Cambio de herramienta automático con herramienta gemela cuando se ha sobrepasado el tiempo de vida Anular M101	–	X
<b>M103</b>	Reducción del avance al profundizar según el factor F (valor porcentual)	–	X
<b>M104</b>	Activar de nuevo el último pto. de ref. fijado	–	X
<b>M105</b> M106	Realizar el mecanizado con el segundo factor $k_v$ Realizar el mecanizado con el primer factor $k_v$	–	X



<b>M</b>	<b>Funcionamiento</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
<b>M107</b> M108	Suprimir el aviso de error en herramientas gemelas con sobremedida Anular M107	X	X
<b>M109</b> M110 M111	Velocidad constante en el extremo de la herramienta (Aumento y reducción del avance) Velocidad constante en el extremo de la herramienta (sólo reducción del avance) Anular M109/M110	X	X
<b>M112</b> M113	Añadir curvas a cualquier otra transición del contorno Anular M112	–	X
<b>M114</b> M115	Corrección automática de la geometría de la máquina al trabajar con ejes basculantes Anular M114	–	X, opción #08 en MC420
<b>M116</b> M117	Avance en mesas giratorias en mm/min Anular M116	Opción #08	X, opción #08 en MC420
<b>M118</b>	Superposicionamiento del volante durante la ejecución del programa	Opción #21	X
<b>M120</b>	Cálculo previo del contorno con corrección de radio (LOOK AHEAD)	Opción #21	X
<b>M124</b>	Filtro del contorno	–	X
<b>M126</b> M127	Desplazamiento de los ejes giratorios en un recorrido optimizado Anular M126	X	X
<b>M128</b> M129	Mantener la posición de la punta de la herramienta durante el posicionamiento de ejes basculantes (TCPM) Anular M126	Opción #09	X, opción #09 en MC420
<b>M130</b>	En la frase de posicionamiento: los puntos se refieren al sistema de coordenadas sin inclinar	X	X
<b>M134</b> M135	Parada de precisión en transiciones no tangentes en los posicionamientos con ejes rotativos Anular M134	–	X
<b>M136</b> M137	Avance F en milímetros por vuelta del cabezal Anular M136	–	X
<b>M138</b>	Selección de ejes basculantes	–	X
<b>M140</b>	Retirada del contorno en dirección al eje de la herramienta	X	X
<b>M141</b>	Suprimir la supervisión del palpador	X	X
<b>M142</b>	Borrar las informaciones modales del programa	–	X
<b>M143</b>	Borrar el giro básico	X	X
<b>M144</b> M145	Consideración de la cinemática de la máquina en posiciones REAL/NOMINAL al final de la frase Anular M144	Opción #09	X, opción #09 en MC420



M	Funcionamiento	TNC 620	iTNC 530
<b>M148</b> M149	Con Stop NC retirar automáticamente la herramienta del contorno Anular M148	X	X
<b>M150</b>	Pulsar el aviso del conmutador final	-	X
<b>M200</b> - <b>M204</b>	Función de corte por láser	-	X



## Comparación: ciclos de palpación en los modos de funcionamiento Manual y Volante electrónico

Ciclo	TNC 620	iTNC 530
Tabla de palpadores para la administración de palpadores 3D	X	–
Calibrar la longitud activa	Opción #17	X
Calibrar el radio activo	Opción #17	X
Calcular el giro básico mediante una línea	Opción #17	X
Fijar el punto de referencia en un eje seleccionable	Opción #17	X
Fijación de la esquina como punto de referencia	Opción #17	X
Fijar punto central círculo como punto de referencia	Opción #17	X
Fijar eje central como punto de referencia	–	X
Calcular el giro básico mediante dos taladros/islas circulares	–	X
Fijar el punto de referencia mediante cuatro taladros/islas circulares	–	X
Fijar el punto central del círculo mediante tres taladros/islas circulares	–	X
Soporte de palpadores mecánicos mediante la aceptación manual de la posición actual	Mediante softkey	Mediante tecla
Escribir los valores de medición en la tabla de presets	X	X
Escribir los valores de medición en la tabla de puntos cero	X	X



## Comparación: ciclos de palpación para la comprobación automática de piezas

Ciclo	TNC 620	iTNC 530
0, Plano de referencia	Opción #17	X
1, Punto de referencia polar	Opción #17	X
2, Calibración TS	–	X
3, Medición	Opción #17	X
4, Medición 3D	–	X
9, TS Calibrar la longitud	–	X
30, Calibración del TT	Opción #17	X
31, Medición de la longitud de la herramienta	Opción #17	X
32, Medición del radio de la herramienta	Opción #17	X
33, Medición de la longitud y radio de herramienta	Opción #17	X
400, Giro básico	Opción #17	X
401, Giro básico mediante dos taladros	Opción #17	X
402, Giro básico mediante dos islas	Opción #17	X
403, Compensación del giro básico mediante un eje giratorio	Opción #17	X
404, Fijar giro básico	Opción #17	X
405, Ajuste de la posición inclinada de la pieza mediante el eje C	Opción #17	X
408, Punto de referencia centro ranura	Opción #17	X
409, Pto. de referencia centro barra	Opción #17	X
410, Punto de referencia rectángulo interior	Opción #17	X
411, Punto de referencia rectángulo exterior	Opción #17	X
412, Punto de referencia círculo interior	Opción #17	X
413, Punto de referencia círculo exterior	Opción #17	X
414, Punto de referencia esquina exterior	Opción #17	X
415, Punto de referencia esquina interior	Opción #17	X
416, Punto de referencia centro del círculo de taladros	Opción #17	X
417, Punto de referencia en el eje del palpador	Opción #17	X
418, Punto de referencia centro de 4 taladros	Opción #17	X



Ciclo	TNC 620	iTNC 530
419, Punto de referencia de un único eje	Opción #17	X
420, Medir un ángulo	Opción #17	X
421, Medir taladro	Opción #17	X
422, Medir círculo exterior	Opción #17	X
423, Medir rectángulo interior	Opción #17	X
424, Medir rectángulo exterior	Opción #17	X
425, Medir ancho interior	Opción #17	X
426, Medir brida exterior	Opción #17	X
427, Mandrinado	Opción #17	X
430, Medir círculo de taladros	Opción #17	X
431, Medir planos	Opción #17	X
440, Medir desplazamiento eje	-	X
441, Palpación rápida	-	X
450, Guardar cinemática	-	X
451, Medir cinemática	-	X
452, Compensación Preset	-	X
480, Calibración del TT	Opción #17	X
481, Medir/verificar la longitud de la herramienta	Opción #17	X
482, Medir/verificar el radio de la herramienta	Opción #17	X
483, Medir/verificar la longitud y el radio de la hta.	Opción #17	X
484, Calibrar TT infrarrojo	-	X



## Comparación: Diferencias en la programación

Función	TNC 620	iTNC 530
Introducción de textos (comentarios, nombre de programa, puntos de estructuración, direcciones de red, etc.)	Introducción mediante teclado en pantalla	Introducción mediante teclado ASCII
Cambio de modo de funcionamiento durante la edición de una frase	No permitido	Permitido
<b>PGM CALL, SEL TABLE, SEL PATTERN, SEL CONTOUR:</b> Seleccionar fichero a través de ventana superpuesta	Disponible	No disponible
<b>Gestión de ficheros:</b>		
■ Función <b>Guardar fichero</b>	■ Disponible	■ No disponible
■ Función <b>Guardar fichero como</b>	■ Disponible	■ No disponible
■ Rechazar modificaciones	■ Disponible	■ No disponible
<b>Administración de ficheros:</b>		
■ Uso del ratón	■ Disponible	■ Disponible
■ Función de ordenamiento	■ Disponible	■ Disponible
■ Introducción del nombre	■ Abre la ventana superpuesta <b>Seleccionar fichero</b>	■ Sincroniza el cursor
■ Soporte de accesos rápidos	■ No disponible	■ Disponible
■ Gestión de Favoritos	■ No disponible	■ Disponible
■ Configurar vista de columnas	■ No disponible	■ Disponible
■ Distribución de los softkeys	■ Ligeramente diferente	■ Ligeramente diferente
Función omitir frase	Insertar/eliminar mediante softkey	Insertar/eliminar mediante teclado ASCII
Seleccionar herramienta de la tabla	Selección a través de menú Split-Screen	Selección en una ventana superpuesta
Cursor en tablas	Después de editar el valor, posicionamiento dentro de la columna mediante las teclas de flecha horizontales	Después de editar el valor, posicionamiento a la columna posterior/anterior mediante las teclas de flecha horizontales
Programación de funciones especiales mediante la tecla SPEC FCT	Al accionar la tecla, la barra de softkeys se abre en forma de submenú. Abandonar el submenú: pulsar de nuevo la tecla SPEC FCT, el TNC vuelve a mostrar la última barra activa	Al accionar la tecla, la barra de softkeys se añade como última barra. Abandonar el menú: pulsar de nuevo la tecla SPEC FCT, el TNC vuelve a mostrar la última barra activa
Programación de movimientos de aproximación y de salida mediante la tecla APPR DEP	Al accionar la tecla, la barra de softkeys se abre en forma de submenú. Abandonar el submenú: pulsar de nuevo la tecla APPR DEP, el TNC vuelve a mostrar la última barra activa	Al accionar la tecla, la barra de softkeys se añade como última barra. Abandonar el menú: pulsar de nuevo la tecla APPR DEP, el TNC vuelve a mostrar la última barra activa
Pulsar el Hardkey END con los menús <b>CYCLE DEF</b> y <b>TOUCH PROBE</b> activos	Termina el proceso de edición y activará la administración de ficheros	Termina el menú correspondiente



Función	TNC 620	iTNC 530
Activación de la administración de ficheros con los menús <b>CYCLE DEF</b> y <b>TOUCH PROBE</b> activos	Termina el proceso de edición y activará la administración de ficheros. La barra de softkeys se mantiene seleccionada al cerrar la administración de ficheros	Mensaje de error <b>Tecla sin función</b>
Activación de la administración de ficheros con los menús <b>CYCL CALL</b> , <b>SPEC FCT</b> , <b>PGM CALL</b> y <b>APPR/DEP</b> activos	Termina el proceso de edición y activará la administración de ficheros. La barra de softkeys se mantiene seleccionada al cerrar la administración de ficheros	Termina el proceso de edición y activará la administración de ficheros. La barra de softkeys básica se selecciona al cerrar la administración de ficheros
<p><b>Tabla ceros pieza :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Función de ordenación según valores dentro de un eje</li> <li>■ Resetear tabla</li> <li>■ Omisión de ejes no existentes</li> <li>■ Conmutación de la vista Lista/Formulario</li> <li>■ Insertar un línea</li>   <li>■ Aceptar mediante tecla los valores reales de posición del eje individual en la tabla de punto cero</li> <li>■ Aceptar mediante tecla los valores reales de posición de todos los ejes activos en la tabla de punto cero</li> <li>■ Aceptar mediante tecla las últimas posiciones medidas con TS</li> <li>■ Introducción comentario en columna <b>DOC</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponible</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ Conmutación a través de menú Split-Screen</li> <li>■ Siempre permitido, reenumeración después de consulta es posible Se inserta línea vacía, el relleno con 0 se debe hacer manualmente</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ Mediante la función "Editar campo actual" y teclado online</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ No disponible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ Conmutación mediante softkey Toggle</li> <li>■ Sólo permitido al final de la tabla Se inserta un línea con 0 en todas las columnas</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ Mediante teclado ASCII</li> </ul>
<p><b>Programación libre de contornos FK:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Programación de ejes paralelos</li> <li>■ Corrección automática de referencias relativas</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Neutral con coordenadas X/Y, conmutación con <b>FUNCTION PARAXMODE</b></li> <li>■ Referencias relativas en los subprogramas de contorno no se corrigen de manera automática</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Según máquina con ejes paralelos existentes</li> <li>■ Corrección automática de todas las referencias relativas</li> </ul>



Función	TNC 620	iTNC 530
<p><b>Gestión de mensajes de error:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ayuda en los avisos de error</li> <li>■ Ayuda sobre los mensajes de error durante la edición de una frase</li> <li>■ Cambio del modo de funcionamiento estando activo el menú de ayuda</li> <li>■ Seleccionar el modo de funcionamiento de trasfondo estando activo el menú de ayuda</li> <li>■ Mensajes de error idénticos</li> <li>■ Confirmar los mensajes de error</li> <li>■ Acceso a las funciones de protocolo</li> <li>■ Memorización de ficheros de servicio</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Activación con la tecla ERR</li> <li>■ Estando seleccionado con cursor no se puede mostrar la causa y la solución</li> <li>■ Al cerrar el cambio del modo de funcionamiento se cierra el menú de ayuda</li> <li>■ Al conmutar con F12 se cierra el menú de ayuda</li> <li>■ Se agrupan dentro de una lista</li> <li>■ Se debe confirmar cada uno de los mensajes de error (incluso con indicación múltiple), la función <b>Borrar todos</b> es disponible</li> <li>■ Libro Log y funciones potentes de filtro (error, pulsaciones de tecla) están disponibles</li> <li>■ Disponible. Con una caída del sistema no se genera ningún fichero de servicio</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Activación con la tecla HELP</li> <li>■ Una ventana superpuesta muestra la causa y la solución</li> <li>■ Cambio modo de funcionamiento no permitido (tecla sin función)</li> <li>■ Al conmutar con F12 se mantiene abierto el menú de ayuda</li> <li>■ Sólo se indican una vez</li> <li>■ El mensaje de error sólo se debe confirmar una vez</li> <li>■ Libro Log completo es disponible, sin funciones de filtro</li> <li>■ Disponible. Con una caída del sistema automáticamente se genera un fichero de servicio</li> </ul>
<p><b>Función de búsqueda:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Lista de las últimas palabras buscadas</li> <li>■ Mostrar elementos de la frase activa</li> <li>■ Mostrar lista de todos los frases NC disponibles</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ No disponible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ No disponible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponible</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ Disponible</li> </ul>
<p>Iniciar función de búsqueda en estado seleccionado con cursor con las flechas arriba/abajo</p>	<p>Función con hasta máx. 9999 frases, ajustable a través de Config-Datum</p>	<p>Sin limitaciones respecto a la longitud de programa</p>
<p><b>Gráfico de programación:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Presentación de los recorridos de desplazamiento de un frase NC individual después de borrar el gráfico mediante softkey</li> <li>■ Presentación en cuadrícula a escala</li> <li>■ Edición de subprogramas de contorno en ciclos SLII con AUTO DRAW ON</li> <li>■ Desplazamiento de la ventana de Zoom</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ No es posible, después de la softkey BORRAR GRÁFICO siempre se muestran todas las frases NC anteriormente definidos</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ En casos de mensajes de error, el cursor se encuentra en el programa principal en la frase <b>CYCL CALL</b></li> <li>■ La función de repetición no está disponible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ En casos de mensajes de error, el cursor se encuentra sobre la frase que provoca el error en el subprograma de contorno</li> <li>■ La función de repetición está disponible</li> </ul>



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Programación de ejes secundarios:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Sintaxis <b>FUNCTION PARAXCOMP</b>: Definir el comportamiento de la indicación y de los movimientos de desplazamiento</li> <li>■ Sintaxis <b>FUNCTION PARAXMODE</b>: Definir la asignación de los ejes paralelos a desplazar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponible</li> <li>■ Disponible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ No disponible</li> <li>■ No disponible</li> </ul>
<b>Programación de ciclos de fabricante</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Acceso a los datos de tabla</li> <li>■ Acceso a los parámetros de máquina</li> <li>■ Creación de ciclos interactivos con <b>CYCLE QUERY</b>, p. ej. ciclos de palpador en modo manual</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Mediante comandos <b>SQL</b></li> <li>■ Mediante la función <b>CFGREAD</b></li> <li>■ Disponible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ A través de las funciones <b>FN17-/FN18</b> o <b>TABREAD-TABWRITE</b></li> <li>■ A través de las funciones <b>FN18</b></li> <li>■ No disponible</li> </ul>

### Comparación: Diferencias en el test de programa, funciones

Función	TNC 620	iTNC 530
Presentación de los valores delta <b>DR</b> y <b>DL</b> de la frase <b>TOOL CALL</b>	No se incluyen en el cálculo	Se incluyen en el cálculo
Test hasta la frase N	Función no disponible	Función disponible
Cálculo del tiempo de mecanizado	Con cada repetición de la simulación mediante la softkey <b>START</b> se acumula el tiempo de mecanizado	Con cada repetición de la simulación mediante la softkey <b>START</b> el conteo del tiempo comienza en 0

### Comparación: Diferencias en el test de programa, manejo

Función	TNC 620	iTNC 530
Distribución de las barras de softkeys y de los softkeys en las barras	La distribución de las barras de softkeys y de los softkeys es diferente según la división de la pantalla actualmente activa.	
Función de zoom	Cada nivel de corte se puede seleccionar mediante un softkey individual	El nivel de corte de puede seleccionar mediante tres Toggle-Softkeys
Juego de caracteres en la subdivisión de la pantalla <b>PROGRAMA</b>	Juego de caracteres pequeño	Juego de caracteres grande



Función	TNC 620	iTNC 530
Realizar el test de programa en frase individual, en cualquier momento cambiar al modo Programación	Al cambiar en el modo Programación aparecerá el mensaje de aviso <b>Sin autorización de escritura</b> , al realizar un cambio, el mensaje desaparece y al volver en el test de programa, el programa se sitúa en el inicio.	Se pueden realizar cambios del modo de funcionamiento. Las modificaciones en el programa no afectan la posición del cursor.
Funciones auxiliares M según la máquina	Provocan mensajes de error, si no están integrados en el PLC	Se ignorarán durante el test de programa:
Mostrar/editar la tabla de herramientas	Función disponible mediante softkey	Función no disponible



## Comparación: Diferencias modo manual, funciones

Función	TNC 620	iTNC 530
Función 3D ROT: Deactivación manual de un función inclinar plano	Si una inclinación del plano de mecanización para los dos modos de funcionamiento se fija en desactivada, la próxima vez que se activa la función 3D ROT los campos de texto no se rellenan con las posiciones de eje de giro actuales sino con 0. Las posiciones se anotan de manera correcta, si sólo uno de los modos se fijó en <b>Desactivado</b> .	Incluso si la inclinación se fijó en <b>Desactivado</b> para los dos modos de funcionamiento, los valores programados se muestran en el diálogo 3D ROT.
Función longitud de paso	Una longitud de paso se puede definir individualmente para ejes lineales y rotativos.	Una longitud de paso es válida conjuntamente para ejes lineales y rotativos.
Tabla de presets	<p>Transformación básica (traslación y rotación) del sistema de mesa de máquina al sistema de pieza a través de las columnas <b>X, Y y Z</b>, y los ángulos espaciales <b>SPA, SPB y SPC</b>.</p> <p>Adicionalmente, a través de la columnas <b>X_OFFS</b> hasta <b>W_OFFS</b> se pueden definir offsets de eje para cada uno de los ejes. Su función es configurable.</p>	<p>Transformación básica (traslación y rotación) del sistema de mesa de máquina al sistema de pieza a través de las columnas <b>X, Y und Z</b>, y a a rotación básica <b>ROT</b> en el plano de mecanizado (rotación).</p> <p>Adicionalmente, a través de la columnas <b>A</b> hasta <b>W</b> se pueden definir puntos de referencia en ejes rotativos y paralelos.</p>
Comportamiento en la fijación de Preset	<p>La fijación de un preset en un eje rotativo actúa como un offset de eje. Este offset también actúa en los cálculos de cinemática y al inclinar el plano de mecanizado.</p> <p>Con el parámetro de máquina <b>CfgAxisPropKin-&gt;presetToAlignAxis</b> se determina si el offset de eje después de la puesta a cero se debe incluir en el cálculo interno o no.</p> <p>Independientemente, un offset de eje siempre tiene los siguientes efectos:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Un offset de eje siempre afecta la indicación de la posición nominal del eje correspondiente (el offset de eje se resta del valor de eje actual).</li> <li>■ Si en una frase L se programa una coordenada de rotación, el offset de eje se añade a la coordenada programada.</li> </ul>	<p>Offsets de eje en los ejes rotativos definidos mediante parámetros de máquina no afectan las posiciones del eje que se definieron en una función inclinar planos.</p> <p>Con MP7500 Bit 3 se determina si se considera la posición del eje rotativo respecto al punto cero de la máquina o si se parte de una posición 0° del primer eje rotativo (generalmente el eje C).</p>



Función	TNC 620	iTNC 530
<b>Manejo de la tabla de presets:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Edición de la tabla de presets en el modo Programación</li> <li>■ Tabla de presets en función del margen de desplazamiento</li> <li>■ Introducción comentario en columna DOC</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Es posible</li> <li>■ No disponible</li> <li>■ Mediante teclado online</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ No es posible</li> <li>■ Disponible</li> <li>■ Mediante teclado ASCII</li> </ul>
Definir limitación de avance	Limitación de avance se puede definir separadamente para los ejes lineales y rotativos	Solo se puede definir una limitación de avance para los ejes lineales y rotativos

## Comparación: Diferencias modo manual, manejo

Función	TNC 620	iTNC 530
Juego de caracteres en la subdivisión de la pantalla POSICIÓN	Indicación de posición pequeña	Indicación de posición grande
Aceptar valores de posición de palpadores mecánicos	Aceptar posición real mediante softkey	Aceptar posición real mediante hardkey
Abandonar el menú funciones de palpación	Solo es posible con la softkey END	Es posible con la softkey END y con la hardkey END
Salir de la tabla de presets	Solo es posible con las softkeys BACK/END	En cualquier momento con la hardkey END
Edición múltiple de la tabla de herramientas TOOL.T, y/o de las tabla de posiciones tool_p.tch	Es activa la barra de softkeys que estaba seleccionada al abandonar la última vez	Se muestra una barra de softkeys definida (barra de softkeys 1)



## Comparación: Diferencias en la ejecución, manejo

Función	TNC 620	iTNC 530
Distribución de las barras de softkeys y de los softkeys en las barras	La distribución de las barras de softkeys y de los softkeys es diferente según la división de la pantalla actualmente activa.	
Juego de caracteres en la subdivisión de la pantalla PROGRAMA	Juego de caracteres pequeño	Juego de caracteres grande
Modificar programa después de interrumpir el mecanizado mediante la conmutación al modo frase individual	Adicionalmente, el programa se debe interrumpir mediante la softkey STOP INTERNO	Una modificación directamente después de conmutar al modo <b>Programación</b> es posible
Cambio del modo de funcionamiento después de interrumpir el mecanizado mediante la conmutación al modo frase individual	Adicionalmente, el programa se debe interrumpir mediante la softkey STOP INTERNO	Cambio modo de funcionamiento está permitido
Cambio del modo de funcionamiento después de interrumpir el mecanizado mediante la conmutación al modo frase individual y terminarlo en el TNC 620 con <b>STOP INTERNO</b> .	Al volver al modo de ejecución: mensaje de error <b>Frase actual no seleccionada</b> . La selección del punto de interrupción se debe realizar con avance de frase	Cambio modo de funcionamiento está permitido, se guardan informaciones modales, el mecanizado puede continuar directamente mediante el start del NC
Entrar en las secuencias FK con GOTO si se ejecutó el programa antes de un cambio del modo de funcionamiento	Mensaje de error <b>Programación FK: posición de inicio no definida</b>	Entrada está permitida
<p><b>Avance de frase:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Comportamiento después de recuperar el estado de la máquina</li> <li>■ Aproximación al punto de interrupción con lógica de posicionamiento</li> <li>■ Terminar el posicionamiento durante la reentrada</li> <li>■ Conmutar la subdivisión de la pantalla al reentrar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El menú de aproximación se debe seleccionar mediante la softkey APROXIMAR A POSICIÓN</li> <li>■ No se puede ver la secuencia de aproximación, en la pantalla siempre se indica un orden fijo de los ejes</li> <li>■ Después de alcanzar la posición, el modo de aproximación se debe terminar con la softkey APROXIMAR A POSICIÓN</li> <li>■ Sólo es posible si ya se ha alcanzado la posición de reentrada</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ El menú de aproximación se selecciona de manera automática</li> <li>■ La secuencia de aproximación se muestra en la pantalla mediante la indicación de los ejes correspondientes</li> <li>■ Después de alcanzar la posición, el modo de aproximación terminará automáticamente</li> <li>■ Es posible en todos los modos de funcionamiento</li> </ul>



Función	TNC 620	iTNC 530
Avisos de error	Los mensajes de error (p. ej. avisos de finales de carrera) persisten también después de subsanar el error y se deben confirmar individualmente	Después de subsanar el error, algunos mensajes de error desaparecen automáticamente
Modificar contenidos de parámetros Q después de interrumpir el mecanizado mediante la conmutación al modo frase individual	Adicionalmente, el programa se debe interrumpir mediante la softkey STOP INTERNO	Modificación directa es posible
Procedimiento manual durante una interrupción de programa con <b>M118</b> activo	Función no disponible	Función disponible



## Comparación: Diferencias en la ejecución, movimientos de desplazamiento



### ¡Atención: comprobar los movimientos de desplazamiento!

¡Programas NC creados en controles TNC anteriores, en el TNC 620 pueden provocar otros movimientos de desplazamiento o mensajes de error!

¡Los programas, la primera vez, se deben ejecutar con cuidado y atentamente!

A continuación encontrará una lista con diferencias conocidas. ¡Esta lista no pretende ser completa!

Función	TNC 620	iTNC 530
Procedimiento de superposición del volante con M118	Tiene efecto en el sistema de coordenadas activo, es decir, girado o inclinado, o en el sistema de coordenadas fijo de la máquina, según el ajuste en el menú 3D-ROT del modo manual	Tiene efecto en el sistema de coordenadas fijo de la máquina
M118 en combinación con M128	Función no disponible	Función disponible
Aproximar/salir con <b>APPR/DEP, RO</b> activo, plano de elemento no es igual al plano de mecanizado	Si es posible se desplazan las frases en el <b>Plano de elemento</b> definido, mensaje de error con <b>APPRLN, DEPLN, APPRCT, DEPCT</b>	Si es posible se desplazan las frases en el <b>Plano de mecanizado</b> definido, mensaje de error con <b>APPRLN, APPRLT, APPRCT, APPRLCT</b>
Puesta en escala de los movimientos de aproximación/salida ( <b>APPR/DEP/RND</b> )	Factor de medida específico del eje está permitido, el radio no se pone a escala	Mensaje de error
Aproximación/salida con <b>APPR/DEP</b>	Mensaje de error si en <b>APPR/DEP LN</b> ó <b>APPR/DEP CT</b> se programó un <b>RO</b>	Suposición de un radio de herramienta 0 y dirección de corrección <b>RR</b>
Aproximar/salir con <b>APPR/DEP</b> , cuando se definieron elementos de contorno con la longitud 0	Los elementos de contorno con la longitud 0 se ignoran. Los movimientos de aproximación y salida se calcularán para cada primer y/o último elemento de contorno	Se emite un mensaje de error si después de la frase <b>APPR</b> se programó un elemento de contorno con longitud 0 (referente al primer punto de contorno programado en la frase <b>APPR</b> ).  Con un elemento de contorno con longitud 0 delante de una frase <b>DEP</b> , el iTNC no emite un error sino calculará el movimiento de aproximación con el último elemento de contorno válido
Efectividad de los parámetros Q	<b>Q60</b> hasta <b>Q99</b> (y/o <b>QS60</b> hasta <b>QS99</b> ) generalmente tienen un efecto local.	<b>Q60</b> hasta <b>Q99</b> (y/o <b>QS60</b> hasta <b>QS99</b> ) tienen un efecto local o global en función de MP7251 en programas de ciclos convertidos (.cyc). Llamadas entrelazadas pueden provocar problemas



Función	TNC 620	iTNC 530
Frase <b>M128</b> sin avance <b>F</b> programado	El avance se limitará al avance de marcha rápida	El avance se limitará a MP7471
Desactivación automática de la corrección de radio de herramienta	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Frase con <b>RO</b></li> <li>■ Frase <b>DEP</b></li> <li>■ <b>END PGM</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Frase con <b>RO</b></li> <li>■ Frase <b>DEP</b></li> <li>■ <b>PGM CALL</b></li> <li>■ Programación ciclo 10 <b>GIRO</b></li> <li>■ Selección de programa</li> </ul>
Frases NC con <b>M91</b>	Sin calculo de la corrección de radio de herramienta	Calculo de la corrección de radio de herramienta
Corrección de la forma de herramienta	No se soporta la corrección de la forma de herramienta puesto que este tipo de programación se considera estrictamente como programación de valor de eje y que principalmente se debe suponer que los ejes no forman un sistema de coordenadas rectangular	Se soporta la corrección de la forma de herramienta
Frases de posicionamiento paralelas a un eje	El efecto de la corrección de radio es como en las frases <b>L</b>	El ajuste se efectúa a partir de la posición actual de la frase anterior hasta el valor de coordenada programado. Si la próxima frase es una frase lineal, ésta se trata como una frase de activación de corrección de radio, de manera que a partir de la frase lineal posterior el trayecto vuelve a ser paralelo
Avance de frases en tablas de puntos	La herramienta se posiciona sobre la próxima posición que se debe mecanizar	La herramienta se posiciona sobre la última posición de mecanización terminada
Frase <b>CC</b> vacía (aceptación de polo de la última posición de herramienta) en el programa NC	La última frase de posicionamiento en el plano de mecanizado debe contener las dos coordenadas del plano de mecanizado	no es imprescindible que la última frase de posicionamiento en el plano de mecanizado contenga las dos coordenadas del plano de mecanizado. Puede ser problemático en las frases <b>RND</b> ó <b>CHF</b>
Frase <b>RND</b> puesta a escala según eje	La frase <b>RND</b> se pone a escala, resultado es una elipse	Se emite un mensaje de error
Reacción si delante o después de una frase <b>RND</b> ó <b>CHF</b> se ha definido un elemento de contorno con la longitud 0	Se emite un mensaje de error	<p>Se emite un mensaje de error cuando un elemento de contorno con la longitud 0 se encuentra delante de la frase <b>RND</b> ó <b>CHF</b></p> <p>Un elemento de contorno con la longitud 0 se ignora cuando se encuentra después de la frase <b>RND</b> ó <b>CHF</b></p>



Función	TNC 620	iTNC 530
Programación de círculo con coordenadas polares	El ángulo de giro incremental <b>IPA</b> y la dirección de giro <b>DR</b> deben tener el mismo signo. Sino se emite un mensaje de error.	El signo de la dirección de giro se utiliza para la definición de <b>DR</b> y <b>IPA</b> con signos diferentes
Redondeos y fases entre movimientos de 5 ejes	Se emite un mensaje de error	Al desplazar se pueden provocar movimiento no definidos
Movimientos de 5 ejes delante de elementos de contorno, definidos mediante una tangente en punto inicial (p. ej. <b>CT</b> )	Se emite un mensaje de error	Sólo las coordenadas X, Y y Z del movimiento de 5 ejes formarán parte del cálculo de tangente, no los movimientos del eje rotativo. Esto puede provocar que en el gráfico de edición el elemento de contorno tenga una conexión tangencial lo que no es el caso en el mecanizado real.
Movimiento de 5 ejes delante de movimientos de aproximación y de salida	Se emite un mensaje de error	Sólo las coordenadas X, Y y Z del movimiento de 5 ejes formarán parte del cálculo de los movimientos de aproximación y de salida, no los movimientos del eje rotativo. Esto puede provocar que en el gráfico de edición los movimientos de aproximación y de salida tengan una conexión tangencial lo que no es el caso en el mecanizado real.
Corrección del radio de herramienta en arco de círculo o hélice con ángulo de apertura = 0	Se realiza la transición entre los elementos vecinos del arco / hélice. Adicionalmente, el movimiento del eje de herramienta se realiza directamente antes de esta transición. Si el elemento es el primer o el último elemento que se debe corregir, el elemento antes o después será tratado como el primer o último elemento que se debe corregir.	La equidistante del arco/hélice se utiliza para el diseño del trayecto de la herramienta
Control del signo del parámetro de profundidad en los ciclos de mecanización	Al trabajar con el ciclo 209 se debe desactivar	Sin limitaciones
Cambio de herramienta con corrección de radio de herramienta activa	Interrupción de programa con mensaje de error	Se eliminará la corrección del radio de la herramienta, se realiza el cambio de herramienta



Función	TNC 620	iTNC 530
<p><b>Ciclos SLII 20 hasta 24:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Número de elementos de contorno que se pueden definir</li> <li>■ Determinar el plano de mecanizado</li> <li>■ Desplazamientos durante el desbaste</li> <li>■ Desbaste paralelo al contorno o fresado de canal y paralelo al eje</li> <li>■ Cálculo interno de los vínculos de contorno</li> <li>■ Estrategia de desbaste cuando hay definidos varias cajas</li> <li>■ Posición al final de un ciclo SL</li> <li>■ Arcos de acabado para el acabado de bases, ciclo 23</li> <li>■ Arcos de acabado para el acabado de laterales, ciclo 24</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Máx. 12000 frases en hasta 12 contornos parciales, para cada contorno parcial máx. 1000 frases</li> <li>■ El eje de herramienta en la frase <b>TOOL CALL</b> determina el plano de mecanizado</li> <li>■ No se rodean las islas. Con cada aproximación se realiza un movimiento pendular con avance reducido (aumento del tiempo de mecanizado)</li> <li>■ Desbaste siempre paralelo al contorno</li> <li>■ Las vinculaciones siempre se refieren al contorno definido no corregido</li> <li>■ Primero, todas las cajas se desbastan en un plano</li> <li>■ Posición final = Altura segura sobre la última posición definida antes de la llamada del ciclo</li> <li>■ La curvatura de los arcos de acabado se deriva de la curvatura del contorno destino. Para posicionar el arco de círculo se realiza una búsqueda sistemática del contorno destino desde atrás hacia delante hasta que es posible un posicionamiento sin colisiones. Si esto no fuese de ayuda, los arcos se dividen en dos a lo largo de su longitud hasta que se posibilita el posicionamiento</li> <li>■ El ancho del arco es máx. 3 radios de herramienta, el grado de apertura es de máx. 0,8 radios. Para posicionar el arco de círculo se realiza una búsqueda sistemática del contorno destino desde atrás hacia delante hasta que es posible un posicionamiento sin colisiones. Si esto no fuese de ayuda, los arcos se dividen en dos a lo largo de su longitud hasta que se posibilita el posicionamiento</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Máx. 8192 elementos de contorno en hasta 12 contornos parciales, sin limitación para el contorno parcial</li> <li>■ Los ejes de la primera frase de desplazamiento en el primer contorno parcial determinan el plano de mecanizado</li> <li>■ Las islas se rodean en la profundidad de mecanizado actual</li> <li>■ Configurable a través de MP7420</li> <li>■ Configurable a través de MP7420, si se debe vincular el contorno no corregido o el contorno corregido</li> <li>■ Configurable a través de MP7420, si se deben desbastar cajas individuales de manera completa o en el mismo plano</li> <li>■ Configurable a través de MP7420, si la posición final se debe encontrar sobre la última posición programada o si sólo se debe realizar un desplazamiento a una altura segura</li> <li>■ Los arcos de círculo se construyen entre el punto inicial de la trayectoria exterior de la herramienta de desbaste y el centro del primer elemento de contorno de la trayectoria de la herramienta de acabado</li> <li>■ El arco tiene una anchura máxima (desde el punto inicial tangencialmente hacia atrás hasta poco antes del siguiente contorno de arista), la altura máx. del arco es la sobremedida de acabado + la distancia de seguridad.</li> </ul>



Función	TNC 620	iTNC 530
<p><b>Ciclos SLII 20 hasta 24:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Tratamiento de coordenadas y valores de ejes fuera del plano de mecanizado</li> <li>■ Comportamiento con islas que no se encuentran dentro de cajas</li> <li>■ Operaciones de masas en ciclos SL con fórmulas de contorno complejas</li> <li>■ Corrección de radio activa con <b>CYCL CALL</b></li> <li>■ Frases de desplazamiento paralelos al eje en el subprograma contorno</li> <li>■ Funciones auxiliares <b>M</b> en el subprograma contorno</li> <li>■ Movimientos de aproximación en el subprograma contorno</li> <li>■ <b>M110</b> (reducción de avance esquina interior)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Se emite un mensaje de error</li> <li>■ No se pueden definir con fórmula de contorno compleja</li> <li>■ Se pueden realizar operaciones de masas realísticas</li> <li>■ Se emite un mensaje de error</li> <li>■ Función sin efecto dentro de los ciclos SL</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Se ignoran los ejes en la descripción de contorno que quedan fuera del plano de mecanizado</li> <li>■ Se pueden definir de manera limitada con fórmula de contorno compleja</li> <li>■ Las operaciones de masas realísticas sólo se pueden realizar de manera limitada</li> <li>■ Se eliminará la corrección del radio de la herramienta, el programa se ejecuta</li> <li>■ El programa se ejecuta</li> <li>■ Las funciones M serán ignoradas</li> <li>■ Los movimientos de aproximación serán ignorados</li> <li>■ Función también tiene efecto dentro de los ciclos SL</li> </ul>
<p>SLII ciclo de trazado de contorno 25: frases <b>APPR/DEP</b> en la definición de contornos</p>	<p>No permitido, el mecanizado más concluyente de contornos cerrados es posible</p>	<p>Frases <b>APPR/DEP</b> como elemento de contorno permitidas</p>
<p><b>Mecanizado de superficie cilíndrica</b> generalidades:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Descripción del contorno</li> <li>■ Definición de offset sobre la superficie cilíndrica</li> <li>■ Definición de offset a través de giro básico</li> <li>■ Programación de círculo con C/CC</li> <li>■ Frases <b>APPR/DEP</b> en la definición de contorno</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Neutral con coordenadas X/Y</li> <li>■ Neutral sobre el desplazamiento del punto cero en X/Y</li> <li>■ Función disponible</li> <li>■ Función disponible</li> <li>■ Función no disponible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Según máquina con ejes rotativos físicamente existentes</li> <li>■ Decalaje del punto cero en ejes rotativos en función de la máquina</li> <li>■ Función no disponible</li> <li>■ Función no disponible</li> <li>■ Función disponible</li> </ul>
<p><b>Mecanizado de superficie cilíndrica</b> con ciclo 28:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Desbaste completo de la ranura</li> <li>■ Se puede definir tolerancia</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Función disponible</li> <li>■ Función disponible</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Función no disponible</li> <li>■ Función disponible</li> </ul>
<p><b>Mecanizado de superficie cilíndrica</b> con ciclo 29:</p>	<p>Profundizar directamente en el contorno del nervio</p>	<p>Movimiento de aproximación circular al contorno del nervio</p>
<p>Ciclos de cajas, islas y ranuras 25x</p>	<p>En situaciones límite (hecho geométricos herramienta/contorno) se emitan mensajes de error cuando los movimientos de profundizar causan comportamientos sin sentido/críticos</p>	<p>En situaciones límite (hecho geométricos herramienta/contorno) se puede realizar la profundización de manera vertical</p>



Función	TNC 620	iTNC 530
Ciclos del sistema de palpación para fijar el punto de referencia (ciclos manuales y automáticos)	Los ciclos sólo se pueden realizar con el ciclo 10 con el plano de mecanizado inclinado desactivado, con desplazamiento del punto cero desactivado y con el giro desactivado	Sin limitaciones respecto las transformaciones de coordenadas
<b>Función PLANE</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>TABLE ROT/COORD ROT</b> no definido</li> <li>■ Máquina configurada al ángulo de eje</li> <li>■ Programación de un ángulo espacial incremental según <b>PLANE AXIAL</b></li> <li>■ Programación de un ángulo espacial incremental según <b>PLANE SPATIAL</b>, con la máquina configurada al ángulo espacial</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Se utiliza el ajuste configurado</li> <li>■ Se pueden utilizar todas las funciones <b>PLANE</b></li> <li>■ Se emite un mensaje de error</li> <li>■ Se emite un mensaje de error</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Se utiliza <b>COORD ROT</b></li> <li>■ Sólo se realiza <b>PLANE AXIAL</b></li> <li>■ El ángulo espacial incremental se interpreta como valor absoluto</li> <li>■ El ángulo de eje incremental se interpreta como valor absoluto</li> </ul>
<b>Funciones especiales para la programación de ciclos</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ FN17</li> <li>■ FN18</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Función disponible, pequeñas diferencias</li> <li>■ Función disponible, pequeñas diferencias</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Función disponible, pequeñas diferencias</li> <li>■ Función disponible, pequeñas diferencias</li> </ul>



## Comparación: Diferencias en el modo MDI

Función	TNC 620	iTNC 530
Ejecución de secuencias vinculadas	Función parcialmente disponible	Función disponible
Guardar funciones con efecto modal	Función parcialmente disponible	Función disponible

## Comparación: Diferencias en el puesto de programación

Función	TNC 620	iTNC 530
Versión demo	No se pueden seleccionar programas con más de 100 frases NC, se emite un mensaje de error.	Se pueden seleccionar los programas, se muestran máx. 100 frases NC, las demás frase se omitan para la presentación
Versión demo	Si por la estructuración con PGM CALL se obtienen más de 100 frases NC, el gráfico del test no muestra ningún imagen, no se emite un mensaje de error	Programas estructurados se pueden simular.
Copiar los programas NC	Copiar con el Windows-Explorer a y desde el directorio <b>TNC:\</b> es posible.	El proceso de copiar se debe realizar a través de TNCremo o la administración de ficheros del puesto de programación.
Conmutar la barra de softkey horizontal	Un click sobre la barra conmuta a una barra hacia la derecha o una barra hacia la izquierda	Al hacer click sobre una barra, ésta se activará.



# HEIDENHAIN

---

## DR. JOHANNES HEIDENHAIN GmbH

Dr.-Johannes-Heidenhain-Straße 5

83301 Traunreut, Germany

☎ +49 8669 31-0

FAX +49 8669 5061

E-mail: info@heidenhain.de

---

**Technical support** FAX +49 8669 32-1000

**Measuring systems** ☎ +49 8669 31-3104

E-mail: service.ms-support@heidenhain.de

**TNC support** ☎ +49 8669 31-3101

E-mail: service.nc-support@heidenhain.de

**NC programming** ☎ +49 8669 31-3103

E-mail: service.nc-pgm@heidenhain.de

**PLC programming** ☎ +49 8669 31-3102

E-mail: service.plc@heidenhain.de

**Lathe controls** ☎ +49 8669 31-3105

E-mail: service.lathe-support@heidenhain.de

---

[www.heidenhain.de](http://www.heidenhain.de)

---

## Palpadores 3D de HEIDENHAIN le ayudan a reducir tiempos secundarios:

Por ejemplo

- ajuste de piezas
- fijación del punto de referencia
- medición de piezas
- digitalización de piezas 3D

con los palpadores de piezas

**TS 220** con cable

**TS 640** con transmisión por infrarrojos



- medición de herramientas
- supervisión del desgaste
- registro de rotura de herramienta

con el palpador de herramientas

**TT 140**

