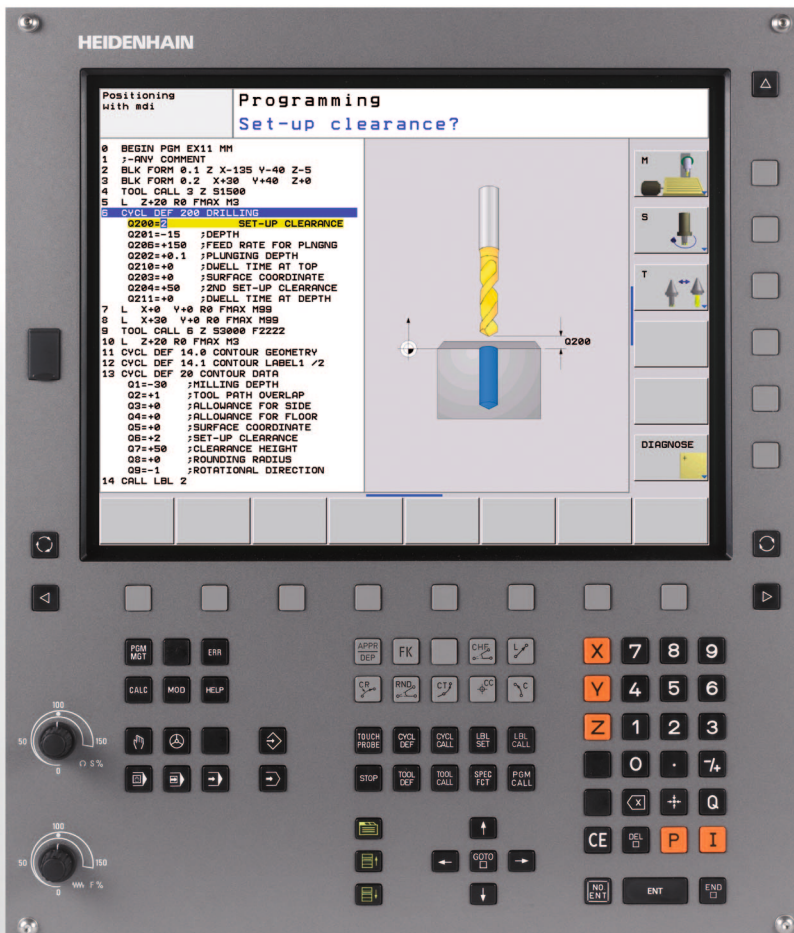




HEIDENHAIN



사이클 프로그래밍 사용 설명서

TNC 620

NC 소프트웨어
340 560-02
340 561-02
340 564-02

한국어 (ko)
3/2010



본 설명서 정보

본 설명서에 사용된 기호가 아래 설명되어 있습니다.



이 기호는 설명하는 기능을 반드시 준수해야 함을 나타냅니다.



이 기호는 설명하는 기능을 사용시 다음과 같은 위험이 수반됨을 나타냅니다.

- 공작물에 대한 위험
- 픽스처에 대한 위험
- 공구에 대한 위험
- 기계에 대한 위험
- 작업자에 대한 위험



이 기호는 설명하는 기능이 기계 제작 업체에 의해 조정되어야 함을 나타냅니다. 따라서 해당 기능은 기계에 따라 달라질 수 있습니다.



이 기호는 해당 기능에 대한 자세한 정보를 다른 설명서에서도 찾아볼 수 있음을 나타냅니다.

수정 사항이 있거나 오류를 발견한 경우

하이텐하인은 설명서의 내용을 개선하고자 지속적으로 노력하고 있습니다. 요청 사항을 이메일 주소 (tnc-userdoc@heidenhain.de) 로 보내주시면 자사의 행보에 많은 도움이 되오니 협조 부탁드립니다.

TNC 모델, 소프트웨어 및 특징

이 설명서에서는 다음 NC 소프트웨어 번호에 해당하는 TNC 제공 기능 및 특징에 대해 설명합니다.

TNC 모델	NC 소프트웨어 번호
TNC 620	340 560-02
TNC 620E	340 560-02
TNC 620 프로그래밍 스테이션	340 560-02

접미사 E 는 수출용 버전의 TNC 를 나타냅니다. 수출용 버전의 TNC 는 다음과 같은 제한이 있습니다.

- 최대 4 축만 동시에 선형 이동 가능

기계 제작 업체에서는 기계 파라미터를 설정하는 방식으로 TNC 의 유용한 기능을 해당 기계에 채택합니다. 이 설명서에 소개된 일부 기능은 TNC 를 통해 해당 기계 공구에서 사용할 수 있는 기능과 일치하지 않을 수 있습니다.

이처럼 해당 기계에서 사용할 수 없는 TNC 기능은 다음과 같습니다.

- TT 를 통한 공구 측정

해당 기계의 기능을 세부적으로 익히려면 기계 제작 업체에 문의하십시오.

하이덴하인을 비롯한 많은 기계 제작 업체에서는 TNC 를 위한 프로그래밍 교육 과정을 운영하고 있습니다. 이러한 교육 과정은 프로그래밍 기술 수준을 향상시키고 다른 TNC 사용자와 정보 및 아이디어를 공유하는 효과적인 방법으로 활용할 수 있습니다.



사용 설명서:

사이클과 관련이 없는 모든 TNC 기능은 TNC 620 사용 설명서에 나와 있습니다. 사용 설명서가 필요한 경우 하이덴하인에 문의하십시오.

대화식 프로그래밍 사용 설명서, ID: 679 351-xx.

DIN/ISO 사용 설명서, ID: 679 355-xx.



소프트웨어 옵션

TNC 620 에는 기계 제작 업체에서 활성화할 수 있는 다양한 소프트웨어 옵션이 있습니다. 각 옵션은 개별적으로 활성화할 수 있으며 다음과 같은 기능이 포함되어 있습니다.

하드웨어 옵션

4 축 및 개방형 루프 스핀들을 위한 추가 축

5 축 및 개방형 루프 스핀들을 위한 추가 축

소프트웨어 옵션 1(옵션 번호 #08)

원통 표면 보간 (사이클 27, 28, 29)

로타리축의 이송 속도 (mm/min): **M116**

가공 평면 기울이기 (평면 기능, 사이클 19 및 수동 운전 모드에서의 3D-ROT 소프트 키)

원 - 3 축 (기울어진 작업 평면)

소프트웨어 옵션 2(옵션 번호 #09)

6ms 가 아닌 1.5ms 의 블록 처리 시간

5 축 보간

3D 가공 :

- **M128:** 스위블축으로 위치결정 작업 시 공구 끝 위치 유지 (TCPM)
- **M144:** 블록 끝에서 실제 / 공칭 위치에 대해 기계의 역학 구성 보정
- 사이클 32 에서 **정삭 / 황삭** 및 **로타리축 공차** (G62) 에 대한 추가 파라미터
- **LN** 블록 (3D 보정)

터치 프로브 기능 (옵션 번호 #17)

터치 프로브 사이클

- 수동 모드의 공구 오정렬 보정
- 자동 모드의 공구 오정렬 보정
- 수동 모드의 데이텀 설정
- 자동 모드의 데이텀 설정
- 자동 공작물 측정
- 자동 공구 측정

고급 프로그래밍 기능 (옵션 번호 #19)

FK 자유 윤곽 프로그래밍

- NC로 지정되지 않은 공작물 드로잉 작업을 위해 그래픽 지원과 함께 하이덴하인 대화 형식으로 프로그래밍

고정 사이클

- 펙 드릴링, 리밍, 보링, 카운터 보링, 센터링(사이클 201~205, 208, 240, 241)
- 내부 및 외부 나사산 밀링 (사이클 262~265, 267)
- 직사각형 / 원형 포켓 및 보스 정삭 (사이클 212~215, 251~257)
- 평행 밀링 및 경사면 (사이클 230~232)
- 직선 슬롯 및 원형 슬롯 (사이클 210, 211, 253, 254)
- 선형 및 원형 점 패턴 (사이클 220, 221)
- 윤곽 트레이н, 윤곽 병렬 가공을 포함한 윤곽 포켓 (사이클 20~25)
- OEM 사이클 (기계 제작 업체에서 개발한 특수 사이클) 통합 가능

고급 그래픽 기능 (옵션 번호 #20)

프로그램 확인 그래픽, 프로그램 실행 그래픽

- 평면 뷰
- 3 각법
- 3D 뷰

소프트웨어 옵션 3(옵션 번호 #21)

공구 보정

- M120: 최대 99개 블록에 대한 반경이 보정된 윤곽 선행 연산(선행 연산)

3D 가공

- M118: 프로그램 실행 도중 핸드휠 위치결정 중첩

팔레트 관리 (옵션 번호 #22)

팔레트 편집기

하이덴하인 DNC(옵션 번호 #18)

COM 구성 요소를 통한 외부 PC 애플리케이션과의 통신

표시 단계 (옵션 번호 #23)

입력 해상도 및 표시 단계 :

- 선형축의 경우 0.01μm 까지
- 각도축의 경우 0.00001° 까지

이중 속도 (옵션 번호 #49)

이중 속도 제어 루프는 고속 스핀들과 선형 모터 및 토크 모터에 주로 사용됩니다.

FCL(업그레이드 기능)

소프트웨어 옵션과 TNC 소프트웨어의 추가 개선 사항은 **FCL**(Feature Content Level) 업그레이드 기능을 통해 관리됩니다. FCL 이 적용되는 기능은 TNC 에서 소프트웨어를 업데이트하는 것만으로는 사용할 수 없습니다.



새 기계를 수령하면 모든 업그레이드 기능을 추가 비용 없이 사용할 수 있습니다.

업그레이드 기능은 설명서에서 **FCL n** 으로 식별되어 있으며 여기서 **n** 은 FCL 의 일련 번호입니다.

FCL 기능을 영구적으로 활성화하려면 코드 번호를 구매해야 합니다. 자세한 내용은 기계 제작 업체 또는 하이텐하인에 문의하십시오.

권장 작동 장소

TNC 는 EN55022 사양에 따라 Class A 장치와 관련된 제한 규정을 준수하며, 산업 현장용으로 제작되었습니다.

법적 정보

본 제품은 개방형 소스 소프트웨어를 사용합니다. 자세한 정보는 다음의 해당 컨트롤에서 확인할 수 있습니다.

- ▶ 프로그램 작성 편집 모드
- ▶ MOD 기능
- ▶ 사용권 정보 소프트 키

소프트웨어 340 56x-02 의 새 기능

- 패턴 정의를 위한 **PATTERN DEF** 기능이 도입되었습니다 (44 페이지의 "패턴 정의 PATTERN DEF" 참조).
- **SEL PATTERN** 기능을 통해 점 테이블을 선택할 수 있습니다 (54 페이지의 "프로그램에서 점 테이블 선택" 참조).
- 이제 **CYCL CALL PAT** 기능을 통해 사이클을 점 테이블과 연결하여 실행할 수 있습니다 (55 페이지의 "점 테이블과 연결된 사이클 호출" 참조).
- 이제 **DECLARE CONTOUR** 기능이 윤곽 깊이를 정의할 수 있습니다 (223 페이지의 "간단한 윤곽 수식 입력" 참조).
- 단일 홈 심공 드릴링을 위한 가공 사이클이 새로 도입되었습니다 (84 페이지의 "단일 립 심공 드릴링 (사이클 241, DIN/ISO: G241, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)" 참조).
- 포켓, 보스 및 슬롯 밀링을 위한 고정 사이클 251-257 이 새로 도입되었습니다 (126 페이지의 "개요" 참조).
- 터치 프로브 사이클 412: 추가 파라미터 Q365 "이송 유형"(328페이지의 "원 안쪽의 데이텀 (사이클 412, DIN/ISO: G412)" 참조)
- 터치 프로브 사이클 413: 추가 파라미터 Q365 "이송 유형"(332페이지의 "원 바깥쪽의 데이텀 (사이클 413, DIN/ISO: G413)" 참조)
- 터치 프로브 사이클 416: 추가 파라미터 Q320(안전 거리, (345페이지의 "원 중심 데이텀 (사이클 416, DIN/ISO: G416)" 참조))
- 터치 프로브 사이클 421: 추가 파라미터 Q365 "이송 유형"(376페이지의 "홀 측정 (사이클 421, DIN/ISO: G421)" 참조)
- 터치 프로브 사이클 422: 추가 파라미터 Q365 "이송 유형"(380페이지의 "바깥쪽에서 원 측정 (사이클 422, DIN/ISO: G422)" 참조)
- 파라미터 Q301(안전 높이로 이동) 및 Q320(안전 거리)으로 인해 터치 프로브 사이클 425(슬롯 측정)가 확장되었습니다 ((392 페이지의 "안쪽에서 폭 측정 (사이클 425, DIN/ISO: G425)" 참조))
- 이제 자동 프로그램 실행 및 반 자동 프로그램 실행 기계 작동 모드에서도 데이텀 테이블을 선택할 수 있습니다 (**STATUS M**).
- 이제 고정 사이클의 이송 속도 정의에 **FU** 및 **FZ** 값을 포함할 수 있습니다.

- 기울어진 작업 평면의 유연한 정의를 위해 **PLANE** 기능이 도입되었습니다 (대화식 프로그래밍 사용 설명서 참조).
- 문맥 감지형 도움말 시스템 TNCguide 가 도입되었습니다 (대화식 프로그래밍 사용 설명서 참조).
- 평행 축 U, V 및 W 동작 정의를 위해 **FUNCTION PARAX** 기능이 도입되었습니다 (대화식 프로그래밍 사용 설명서 참조).
- 슬로바키아어, 노르웨이어, 라트비아어, 한국어, 터키어 및 루마니아어가 대화 언어로 도입되었습니다 (대화식 프로그래밍 사용 설명서 참조).
- 이제 백스페이스 키를 사용하여 개별 문자를 삭제할 수 있습니다 (대화식 프로그래밍 사용 설명서 참조).



소프트웨어 340 56x-02 의 변경된 기능

- 이제 사이클 22 에서 황삭 공구에 대해서도 공구 이름을 정의할 수 있습니다 (180 페이지의 " 황삭 (사이클 22, DIN/ISO: G122, 고급 프로 그래밍 기능 소프트웨어 옵션)" 참조).
- 이제 사이클 25 윤곽 트레이ンを 사용하여 폐쇄형 윤곽도 프로그래밍 할 수 있습니다 .
- 표준 소프트 키 행(CYCL DEF > 포켓/보스/슬롯)에서 포켓, 보스 및 슬롯 밀링 사이클 210~214 가 삭제되었습니다 . 호환성 문제로 인해 해당 사이클을 계속 사용할 수 있으며 , GOTO 키를 사용하여 선택할 수 있습니다 .
- 추가 상태 표시가 새롭게 바뀌었습니다 . 개선 내용은 다음과 같습니다 (대화식 프로그래밍 사용 설명서 참조).
 - 가장 중요한 상태 표시가 포함된 새로운 개요 페이지가 추가되었습니다 .
 - 사이클 32 에 설정된 공차값이 표시됩니다 .
- 미드 프로그램 시작 중에도 공구를 변경할 수 있습니다 .
- 이제 언어별 테이블을 FN16 F-Print 로 출력할 수 있습니다 .
- SPEC FCT 기능의 소프트 키 구조가 iTNC 530 에 맞게 변경되었습니다 .

목차

기본 사항 / 개요	1
고정 사이클 사용	2
고정 사이클 : 드릴링	3
고정 사이클 : 탭핑 / 나사산 밀링	4
고정 사이클 : 포켓 밀링 / 보스 밀링 / 슬롯 밀링	5
고정 사이클 : 패턴 정의	6
고정 사이클 : 윤곽 포켓	7
고정 사이클 : 원통 표면	8
고정 사이클 : 윤곽 수식을 사용한 윤곽 포켓	9
고정 사이클 : 다중 경로 밀링	10
사이클 : 좌표 변환	11
사이클 : 특수 기능	12
터치 프로브 사이클 사용	13
터치 프로브 사이클 : 공작물 오정렬 자동 측정	14
터치 프로브 사이클 : 자동 데이텀 설정	15
터치 프로브 사이클 : 자동 공작물 검사	16
터치 프로브 사이클 : 특수 기능	17
터치 프로브 사이클 : 자동 공구 측정	18

1 기본 사항 / 개요 35

1.1 소개 36

1.2 사용 가능한 사이클 그룹 37

고정 사이클 개요 37

터치 프로브 사이클 개요 38



2 고정 사이클 사용 39

- 2.1 고정 사이클 사용 40
 - 기계별 사이클 (고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 40
 - 소프트 키를 사용하여 사이클 정의 41
 - GOTO 기능을 사용하여 사이클 정의 41
 - 사이클 호출 42
- 2.2 패턴 정의 PATTERN DEF 44
 - 응용 44
 - PATTERN DEF 정의 입력 45
 - PATTERN DEF 사용 45
 - 개별 가공 위치 정의 46
 - 단일 행 정의 47
 - 단일 패턴 정의 48
 - 개별 프레임 정의 49
 - 완전한 원 정의 50
 - 원호 정의 51
- 2.3 점 테이블 52
 - 응용 52
 - 점 테이블 작성 52
 - 단일 점을 가공 프로세스에서 숨기기 53
 - 프로그램에서 점 테이블 선택 54
 - 점 테이블과 연결된 사이클 호출 55



3 고정 사이클 : 드릴링 57

- 3.1 기본 사항 58
 - 개요 58
- 3.2 센터링 (사이클 240, DIN/ISO: G240, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 59
 - 사이클 실행 59
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 59
 - 사이클 파라미터 60
- 3.3 드릴링 (사이클 200) 61
 - 사이클 실행 61
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 61
 - 사이클 파라미터 62
- 3.4 리밍 (사이클 201, DIN/ISO: G201, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 63
 - 사이클 실행 63
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 63
 - 사이클 파라미터 64
- 3.5 보링 (사이클 202, DIN/ISO: G202, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 65
 - 사이클 실행 65
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 66
 - 사이클 파라미터 67
- 3.6 범용 드릴링 (사이클 203, DIN/ISO: G203, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 69
 - 사이클 실행 69
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 70
 - 사이클 파라미터 71
- 3.7 백 보링 (사이클 204, DIN/ISO: G204, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 73
 - 사이클 실행 73
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 74
 - 사이클 파라미터 75
- 3.8 범용 펙킹 (사이클 205, DIN/ISO: G205, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 77
 - 사이클 실행 77
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 78
 - 사이클 파라미터 79
- 3.9 보어 밀링 (사이클 208, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 81
 - 사이클 실행 81
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 82
 - 사이클 파라미터 83
- 3.10 단일 림 심공 드릴링 (사이클 241, DIN/ISO: G241, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 84
 - 사이클 실행 84
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 84
 - 사이클 파라미터 85
- 3.11 프로그래밍 예 87



4 고정 사이클 : 탭핑 / 나사산 밀링 91

- 4.1 기본 사항 92
 - 개요 92
- 4.2 플로팅 탭 홀더를 사용한 새 탭핑 (사이클 206, DIN/ISO: G206) 93
 - 사이클 실행 93
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 93
 - 사이클 파라미터 94
- 4.3 플로팅 탭 홀더를 사용하지 않는 새 리지드 탭핑 (사이클 207, DIN/ISO: G207) 95
 - 사이클 실행 95
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 96
 - 사이클 파라미터 97
- 4.4 칩 제거를 통한 탭핑 (사이클 209, DIN/ISO: G209, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 98
 - 사이클 실행 98
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 99
 - 사이클 파라미터 100
- 4.5 나사산 밀링 기본 사항 101
 - 사전 요구 사항 101
- 4.6 나사산 밀링 (사이클 262, DIN/ISO: G262, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 103
 - 사이클 실행 103
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 104
 - 사이클 파라미터 105
- 4.7 나사산 밀링 / 카운터싱크 (사이클 263, DIN/ISO: G263, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 106
 - 사이클 실행 106
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 107
 - 사이클 파라미터 108
- 4.8 나사산 드릴링 / 밀링 (사이클 264, DIN/ISO: G264, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 110
 - 사이클 실행 110
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 111
 - 사이클 파라미터 112
- 4.9 나선 나사산 드릴링 / 밀링 (사이클 265, DIN/ISO: G265, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 114
 - 사이클 실행 114
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 115
 - 사이클 파라미터 116
- 4.10 수나사 밀링 (사이클 267, DIN/ISO: G267, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 118
 - 사이클 실행 118
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 119
 - 사이클 파라미터 120
- 4.11 프로그래밍 예 122



5 고정 사이클 : 포켓 밀링 / 보스 밀링 / 슬롯 밀링 125

- 5.1 기본 사항 126
 - 개요 126
- 5.2 직사각형 포켓 (사이클 251, DIN/ISO: G251, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 127
 - 사이클 실행 127
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 128
 - 사이클 파라미터 129
- 5.3 원형 포켓 (사이클 252, DIN/ISO: G252, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 132
 - 사이클 실행 132
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 133
 - 사이클 파라미터 134
- 5.4 슬롯 밀링 (사이클 253, DIN/ISO: G253, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 136
 - 사이클 실행 136
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 137
 - 사이클 파라미터 138
- 5.5 원형 슬롯 (사이클 254, DIN/ISO: G254, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 141
 - 사이클 실행 141
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 142
 - 사이클 파라미터 143
- 5.6 직사각형 보스 (사이클 256, DIN/ISO: G256, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 146
 - 사이클 실행 146
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 147
 - 사이클 파라미터 148
- 5.7 원형 보스 (사이클 257, DIN/ISO: G257, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 150
 - 사이클 실행 150
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 151
 - 사이클 파라미터 152
- 5.8 프로그래밍 예 154



6 고정 사이클 : 패턴 정의 157

- 6.1 기본 사항 158
 - 개요 158
- 6.2 원형 패턴 (사이클 220, DIN/ISO: G220, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 159
 - 사이클 실행 159
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 159
 - 사이클 파라미터 160
- 6.3 선형 패턴 (사이클 221, DIN/ISO: G221, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 162
 - 사이클 실행 162
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 162
 - 사이클 파라미터 163
- 6.4 프로그래밍 예 164

7 고정 사이클 : 윤곽 포켓 167

- 7.1 SL 사이클 168
 - 기본 사항 168
 - 개요 170
- 7.2 윤곽 지오메트리 (사이클 14, DIN/ISO: G37) 171
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 171
 - 사이클 파라미터 171
- 7.3 중첩 윤곽 172
 - 기본 사항 172
 - 서브프로그램 : 포켓 중첩 173
 - 포함 영역 174
 - 제외 영역 175
 - 교차 영역 175
- 7.4 윤곽 데이터 (사이클 20, DIN/ISO: G120, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 176
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 176
 - 사이클 파라미터 177
- 7.5 파일럿 드릴링 (사이클 21, DIN/ISO: G121, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 178
 - 사이클 실행 178
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 178
 - 사이클 파라미터 179
- 7.6 황삭 (사이클 22, DIN/ISO: G122, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 180
 - 사이클 실행 180
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 181
 - 사이클 파라미터 182
- 7.7 바닥 정삭 (사이클 23, DIN/ISO: G123, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 183
 - 사이클 실행 183
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 183
 - 사이클 파라미터 183
- 7.8 측면 정삭 (사이클 24, DIN/ISO: G124, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 184
 - 사이클 실행 184
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 184
 - 사이클 파라미터 185
- 7.9 윤곽 트레인 (사이클 25, DIN/ISO: G125, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 186
 - 사이클 실행 186
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 186
 - 사이클 파라미터 187
- 7.10 프로그래밍 예 188



8 고정 사이클 : 원통 표면 195

- 8.1 기본 사항 196
 - 원통 표면 사이클의 개요 196
- 8.2 원통 표면 (사이클 27, DIN/ISO: G127, 소프트웨어 옵션 1) 197
 - 사이클 실행 197
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 198
 - 사이클 파라미터 199
- 8.3 원통 표면 슬롯 밀링 (사이클 28, DIN/ISO: G128, 소프트웨어- 옵션 1) 200
 - 사이클 실행 200
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 201
 - 사이클 파라미터 202
- 8.4 원통 표면 리지 밀링 (사이클 29, DIN/ISO: G129, 소프트웨어 옵션 1) 203
 - 사이클 실행 203
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 204
 - 사이클 파라미터 205
- 8.5 프로그래밍 예 206



9 고정 사이클 : 윤곽 수식을 사용한 윤곽 포켓 211

- 9.1 복잡한 윤곽 수식을 사용한 SL 사이클 212
 - 기본 사항 212
 - 윤곽 정의를 사용하여 프로그램 선택 214
 - 윤곽 설명 정의 214
 - 복잡한 윤곽 수식 입력 215
 - 윤곽 중첩 216
 - SL 사이클을 사용한 윤곽 가공 218
- 9.2 간단한 윤곽 수식을 사용한 SL 사이클 222
 - 기본 사항 222
 - 간단한 윤곽 수식 입력 223
 - SL 사이클을 사용한 윤곽 가공 223



10 고정 사이클 : 다중 경로 밀링 225

- 10.1 기본 사항 226
 - 개요 226
- 10.2 다중 경로 밀링 (사이클 230, DIN/ISO: G230, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 227
 - 사이클 실행 227
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 227
 - 사이클 파라미터 228
- 10.3 직선 보간 표면 (사이클 231, DIN/ISO: G231, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 229
 - 사이클 실행 229
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 230
 - 사이클 파라미터 231
- 10.4 평면 밀링 (사이클 232, DIN/ISO: G232, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션) 233
 - 사이클 실행 233
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 235
 - 사이클 파라미터 235
- 10.5 프로그래밍 예 238



11 사이클 : 좌표 변환 241

- 11.1 기본 사항 242
 - 개요 242
 - 좌표 변환의 효과 242
- 11.2 데이텀 이동 (사이클 7, DIN/ISO: G54) 243
 - 적용 243
 - 사이클 파라미터 243
- 11.3 데이텀 테이블을 사용한 데이텀 이동 (사이클 7, DIN/ISO: G53) 244
 - 적용 244
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 245
 - 사이클 파라미터 246
 - 파트 프로그램에서 데이텀 테이블 선택 246
 - 프로그램 작성 편집 모드에서 데이텀 테이블 편집 247
 - 데이텀 테이블 구성 248
 - 데이텀 테이블을 종료하는 방법 248
 - 상태 표시 248
- 11.4 데이텀 설정 (사이클 247, DIN/ISO: G247) 249
 - 적용 249
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 249
 - 사이클 파라미터 249
 - 상태 표시 249
- 11.5 대칭 형상 (사이클 8, DIN/ISO: G28) 250
 - 적용 250
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 250
 - 사이클 파라미터 251
- 11.6 회전 (사이클 10, DIN/ISO: G73) 252
 - 적용 252
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 252
 - 사이클 파라미터 253
- 11.7 확장 (사이클 11, DIN/ISO: G72) 254
 - 적용 254
 - 사이클 파라미터 254
- 11.8 축별 확장 (사이클 26) 255
 - 적용 255
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 255
 - 사이클 파라미터 256



11.9 작업 평면 (사이클 19, DIN/ISO: G80, 소프트웨어 옵션 1)	257
적용	257
프로그래밍 시 주의 사항 :	258
사이클 파라미터	258
재설정	258
회전축 배치	259
기울어진 좌표계에서 위치 표시	261
작업 공간 모니터링	261
기울어진 좌표계의 배치 작업	261
좌표 변환 사이클 조합	262
사이클 19 작업 평면 제작을 위한 절차	263
11.10 프로그래밍 예	264



12 사이클 : 특수 기능 267

- 12.1 기본 사항 268
 - 개요 268
- 12.2 정지 시간 (사이클 9, DIN/ISO: G04) 269
 - 기능 269
 - 사이클 파라미터 269
- 12.3 프로그램 호출 (사이클 12, DIN/ISO: G39) 270
 - 사이클 기능 270
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 270
 - 사이클 파라미터 271
- 12.4 방향 조정된 스핀들 정지 (사이클 13, DIN/ISO: G36) 272
 - 사이클 기능 272
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 272
 - 사이클 파라미터 272
- 12.5 허용 공차 (사이클 32, DIN/ISO: G62) 273
 - 사이클 기능 273
 - CAM 시스템의 지오메트리 정의 영향 274
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 275
 - 사이클 파라미터 276



13 터치 프로브 사이클 사용 277

- 13.1 터치 프로브 사이클 관련 일반 정보 278
 - 기능의 작동 방법 278
 - 수동 운전 모드의 기본 회전 고려 278
 - 수동 및 전자식 핸드휠 모드의 사이클 278
 - 자동 작업을 위한 터치 프로브 사이클 279
- 13.2 터치 프로브 사이클로 작업하기 전에 281
 - 터치점까지의 최대 이송 거리 : 터치 프로브 테이블의 DIST 281
 - 터치점까지의 안전 거리 : 터치 프로브 테이블의 SET_UP 281
 - 적외선 터치 프로브를 프로그래밍된 프로브 방향으로 설정 : 터치 프로브 테이블의 TRACK 281
 - 터치 트리거 프로브, 프로빙 이송 속도 : 터치 프로브 테이블의 F 282
 - 터치 트리거 프로브, 위치결정을 위한 급속 이송 : FMAX 282
 - 터치 트리거 프로브, 위치결정을 위한 급속 이송 : 터치 프로브 테이블의 F_PREPOS 282
 - 다중 측정 282
 - 다중 측정의 신뢰 범위 282
 - 터치 프로브 사이클 실행 283
- 13.3 터치 프로브 테이블 284
 - 일반 정보 284
 - 터치 프로브 테이블 편집 284
 - 터치 프로브 데이터 285



14 터치 프로브 사이클 : 공작물 오정렬 자동 측정 287

- 14.1 기본 사항 288
 - 개요 288
 - 공작물 오정렬을 측정하는 모든 터치 프로브 사이클에 공통적인 특성 289
- 14.2 기본 회전 (사이클 400, DIN/ISO: G400) 290
 - 사이클 실행 290
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 290
 - 사이클 파라미터 291
- 14.3 두 홀을 사용한 기본 회전 (사이클 401, DIN/ISO: G401) 293
 - 사이클 실행 293
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 293
 - 사이클 파라미터 294
- 14.4 보스 두 개를 사용한 기본 회전 (사이클 402, DIN/ISO: G402) 296
 - 사이클 실행 296
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 296
 - 사이클 파라미터 297
- 14.5 기본 회전 - 로타리축을 통한 보정 (사이클 403, DIN/ISO: G403) 299
 - 사이클 실행 299
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 299
 - 사이클 파라미터 300
- 14.6 기본 회전 설정 (사이클 404, DIN/ISO: G404) 302
 - 사이클 실행 302
 - 사이클 파라미터 302
- 14.7 C 축을 회전하여 공작물의 오정렬 보정 (사이클 405, DIN/ISO: G405) 303
 - 사이클 실행 303
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 304
 - 사이클 파라미터 305



- 15.1 기본 사항 310
 - 개요 310
 - 데이텀을 설정하는 모든 터치 프로브 사이클에 공통적인 특성 311
- 15.2 슬롯 중심 기준점 (사이클 408, DIN/ISO: G408) 313
 - 사이클 실행 313
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 314
 - 사이클 파라미터 314
- 15.3 데이텀 리지 중심 (사이클 409, DIN/ISO: G409) 317
 - 사이클 실행 317
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 317
 - 사이클 파라미터 318
- 15.4 직사각형 안쪽의 데이텀 (사이클 410, DIN/ISO: G410) 320
 - 사이클 실행 320
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 321
 - 사이클 파라미터 321
- 15.5 직사각형 바깥쪽의 데이텀 (사이클 411, DIN/ISO: G411) 324
 - 사이클 실행 324
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 325
 - 사이클 파라미터 325
- 15.6 원 안쪽의 데이텀 (사이클 412, DIN/ISO: G412) 328
 - 사이클 실행 328
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 329
 - 사이클 파라미터 329
- 15.7 원 바깥쪽의 데이텀 (사이클 413, DIN/ISO: G413) 332
 - 사이클 실행 332
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 332
 - 사이클 파라미터 333
- 15.8 코너 바깥쪽의 데이텀 (사이클 414, DIN/ISO: G414) 336
 - 사이클 실행 336
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 337
 - 사이클 파라미터 338

15.9 코너 안쪽의 데이텀 (사이클 415, DIN/ISO: G415)	341
사이클 실행	341
프로그래밍 시 주의 사항 :	342
사이클 파라미터	342
15.10 원 중심 데이텀 (사이클 416, DIN/ISO: G416)	345
사이클 실행	345
프로그래밍 시 주의 사항 :	346
사이클 파라미터	346
15.11 터치 프로브축의 데이텀 (사이클 417, DIN/ISO: G417)	349
사이클 실행	349
프로그래밍 시 주의 사항 :	349
사이클 파라미터	350
15.12 네 홀의 중심에 있는 데이텀 (사이클 418, DIN/ISO: G418)	351
사이클 실행	351
프로그래밍 시 주의 사항 :	352
사이클 파라미터	352
15.13 한 축의 데이텀 (사이클 419, DIN/ISO: G419)	355
사이클 실행	355
프로그래밍 시 주의 사항 :	355
사이클 파라미터	356



- 16.1 기본 사항 364
 - 개요 364
 - 측정 결과 기록 365
 - Q 파라미터의 측정 결과 367
 - 결과 분류 367
 - 공차 모니터링 368
 - 공구 모니터링 368
 - 측정 결과의 좌표계 369
- 16.2 기준면 (사이클 0, DIN/ISO: G55) 370
 - 사이클 실행 370
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 370
 - 사이클 파라미터 370
- 16.3 극 기준면 (사이클 1) 371
 - 사이클 실행 371
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 371
 - 사이클 파라미터 372
- 16.4 각도 측정 (사이클 420, DIN/ISO: G420) 373
 - 사이클 실행 373
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 373
 - 사이클 파라미터 374
- 16.5 홀 측정 (사이클 421, DIN/ISO: G421) 376
 - 사이클 실행 376
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 376
 - 사이클 파라미터 377
- 16.6 바깥쪽에서 원 측정 (사이클 422, DIN/ISO: G422) 380
 - 사이클 실행 380
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 380
 - 사이클 파라미터 381
- 16.7 안에서 직사각형 측정 (사이클 423, DIN/ISO: G423) 384
 - 사이클 실행 384
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 384
 - 사이클 파라미터 385
- 16.8 바깥쪽에서 직사각형 측정 (사이클 424, ISO: G424) 388
 - 사이클 실행 388
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 389
 - 사이클 파라미터 389
- 16.9 안에서 폭 측정 (사이클 425, DIN/ISO: G425) 392
 - 사이클 실행 392
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 392
 - 사이클 파라미터 393

16.10	리지 폭 측정 (사이클 426, ISO: G426)	395
	사이클 실행	395
	프로그래밍 시 주의 사항 :	395
	사이클 파라미터	396
16.11	좌표 측정 (사이클 427, DIN/ISO: G427)	398
	사이클 실행	398
	프로그래밍 시 주의 사항 :	398
	사이클 파라미터	399
16.12	볼트 홀 원 측정 (사이클 430, DIN/ISO: G430)	401
	사이클 실행	401
	프로그래밍 시 주의 사항 :	401
	사이클 파라미터	402
16.13	평면 측정 (사이클 431, DIN/ISO: G431)	405
	사이클 실행	405
	프로그래밍 시 주의 사항 :	405
	사이클 파라미터	406
16.14	프로그래밍 예	408



17 터치 프로브 사이클 : 특수 기능 413

17.1 기본 사항 414

개요 414

17.2 측정 (사이클 3) 415

사이클 실행 415

프로그래밍 시 주의 사항 : 415

사이클 파라미터 416

18 터치 프로브 사이클 : 자동 공구 측정 417

- 18.1 기본 사항 418
 - 개요 418
 - 사이클 31-33 과 사이클 481-483 의 차이점 419
 - 기계 파라미터 설정 420
 - 공구 테이블 TOOL.T 의 항목 421
- 18.2 TT 교정 (사이클 30 또는 480, DIN/ISO: G480) 423
 - 사이클 실행 423
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 423
 - 사이클 파라미터 423
- 18.3 공구 길이 측정 (사이클 31 또는 481, DIN/ISO: G481) 424
 - 사이클 실행 424
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 425
 - 사이클 파라미터 425
- 18.4 공구 반경 측정 (사이클 32 또는 482, ISO: G482) 426
 - 사이클 실행 426
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 426
 - 사이클 파라미터 427
- 18.5 공구 길이 및 반경 측정 (사이클 33 또는 483, ISO: G483) 428
 - 사이클 실행 428
 - 프로그래밍 시 주의 사항 : 428
 - 사이클 파라미터 429





1

기본 사항 / 개요



1.1 소개

여러 작업 단계로 구성된 자주 반복되는 가공 사이클은 TNC 메모리에 표준 사이클로 저장됩니다. 좌표 변환과 여러 특수 기능도 사이클로 사용할 수 있습니다.

대부분의 사이클에서는 Q 파라미터를 전송 파라미터로 사용합니다. 여러 사이클에서 필요한 특수 기능이 지정된 파라미터에는 항상 같은 번호가 지정됩니다. 예를 들어, **Q200**에는 안전 거리가 지정되며 **Q202**에는 절입 깊이가 지정됩니다.



충돌 주의!

사이클이 확장 작업을 실행하는 경우도 있습니다. 보안을 위해 가공 전에 그래픽 프로그램 테스트를 실행해야 합니다.



번호가 200 보다 큰 사이클 (예: **Q210 = Q1**)에서 간접 파라미터 지정을 사용하는 경우 지정된 파라미터 (예: Q1)에 대한 모든 변경 사항은 사이클 정의 이후에는 적용되지 않습니다. 이러한 경우에는 사이클 파라미터 (예: **Q210**)를 직접 정의합니다.

번호가 200 보다 큰 고정 사이클에 대해 이송 속도 파라미터가 필요한 경우에는 숫자 값을 입력하는 대신 소프트 키 (FAUTO 소프트 키)를 사용하여 **TOOL CALL** 블록에 정의된 이송 속도를 지정할 수 있습니다. 또한 개별 사이클 및 이송 속도 파라미터의 기능에 따라 대체 이송 속도 항목 **FMAX**(급속 이송), **FZ**(잇날당 이송) 및 **FU**(회전당 이송)를 사용할 수도 있습니다.

사이클을 정의한 후에는 **FAUTO** 이송 속도의 변경 사항이 적용되지 않는데, 이는 사이클 정의를 처리할 때 TNC 내부에서 **TOOL CALL** 블록의 이송 속도를 지정하기 때문입니다.

사이클에 속한 블록을 삭제하려는 경우 전체 사이클을 삭제할 것인지를 묻는 메시지가 표시됩니다.

1.2 사용 가능한 사이클 그룹

고정 사이클 개요



▶ 소프트웨어에는 사용 가능한 사이클 그룹이 표시됩니다.

사이클 그룹	소프트 키	페이지
팩킹, 리밍, 보링 및 카운터 보링용 사이클	드릴가공 나사가공	58 페이지
탭핑, 나사산 절삭 및 나사산 밀링용 사이클	드릴가공 나사가공	92 페이지
밀링 포켓, 보스 및 슬롯용 사이클	포켓/ 스피드/ 스롯	126 페이지
점 패턴 (원형 또는 선형 구멍 패턴) 제작용 사이클	모형	158 페이지
중첩되는 여러 개의 하위 윤곽 및 원통형 표면 보간으로 구성되는 비교적 복잡한 윤곽에 대해 윤곽과 평행한 가공을 수행할 수 있는 SL(하위 윤곽 목록) 사이클	SL II	170 페이지
평평하거나 비틀어진 표면에서의 다중 경로 밀링용 사이클	다중경로 밀링	226 페이지
데이텀 이동, 회전, 대칭 형상, 다양한 윤곽 확대 및 축소를 수행할 수 있는 좌표 변환 사이클	좌표계 이동	242 페이지
정지 시간, 프로그램 호출, 방향 조정된 스핀들 정지 및 공차 등의 특수 사이클	특수 사이클	268 페이지



▶ 필요한 경우 기계별 고정 사이클로 전환합니다. 이러한 고정 사이클은 기계 제작 업체에서 통합할 수 있습니다.



터치 프로브 사이클 개요



▶ 소프트 키 행에는 사용 가능한 사이클 그룹이 표시됩니다.

사이클 그룹	소프트 키	페이지
자동 측정 및 공작물 오정렬 보정용 사이클		288 페이지
자동 공작물 프리셋용 사이클		310 페이지
자동 공작물 검사용 사이클		364 페이지
교정 사이클, 특수 사이클		414 페이지
자동 공구 측정용 사이클 (기계 제작 업체에서 활성화)		418 페이지



▶ 필요한 경우 기계별 터치 프로브 사이클로 전환합니다. 이러한 터치 프로브 사이클은 기계 제작 업체에서 통합할 수 있습니다.



2

고정 사이클 사용



2.1 고정 사이클 사용

기계별 사이클 (고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

대부분의 기계 제작 업체에서는 하이텐하인 사이클 외에도 TNC 에서
고유한 사이클을 제공합니다 . 이러한 사이클은 별도의 사이클 번호 범
위에서 사용 가능합니다 .

- 사이클 300 - 399
CYCLE DEF 키를 통해 정의할 기계별 사이클
- 사이클 500 - 599
TOUCH PROBE 키를 통해 정의할 기계별 터치 프로브 사이클



특수 기능에 대한 설명은 기계 설명서를 참조하십시오 .

기계별 사이클에서 이미 표준 사이클에 사용된 전송 파라미터를 사용
하는 경우도 있습니다 . TNC 에서는 DEF 활성 사이클은 정의되는 즉시
실행하지만 (42 페이지의 " 사이클 호출 " 참조) CALL 활성 사이클은 호
출된 이후에만 실행합니다 (42 페이지의 " 사이클 호출 " 참조). DEF 활
성 사이클과 CALL 활성 사이클을 동시에 사용하는 경우에는 이미 사용
중인 전송 파라미터를 덮어쓰지 않도록 해야 합니다 . 다음 절차를 수행
하십시오 .

- ▶ 원칙적으로 DEF 활성 사이클은 항상 CALL 활성 사이클 전에 프로그
래밍합니다 .
- ▶ 특정 전송 파라미터가 공통적으로 사용되지 않는 경우에만 DEF 활성
사이클을 CALL 활성 사이클의 정의와 호출 사이에 프로그래밍합니
다 .

소프트 키를 사용하여 사이클 정의



▶ 소프트웨어 행에는 사용 가능한 사이클 그룹이 표시됩니다.



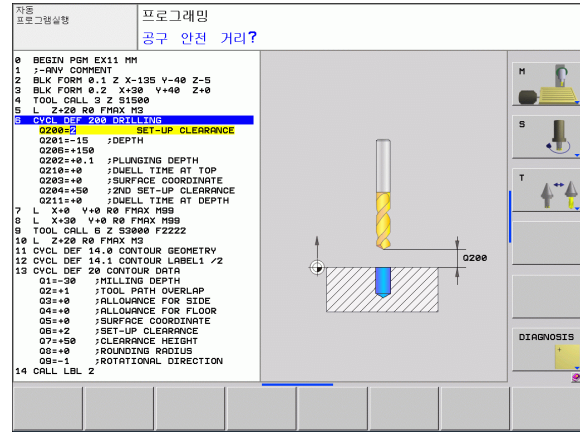
▶ 원하는 사이클 그룹에 대한 소프트웨어 (예: 드릴링 사이클의 경우 DRILLING)를 누릅니다.



▶ THREAD MILLING 등 원하는 사이클을 선택합니다. TNC에서 프로그래밍 대화 상자를 시작하고 필요한 입력값을 모두 입력하라는 메시지가 표시됩니다. 이와 동시에 화면 오른쪽 창에 입력 파라미터의 그래프가 표시됩니다. 대화 상자 프롬프트에 입력을 요하는 파라미터는 하이라이트됩니다.

▶ TNC에서 요청하는 파라미터를 모두 입력한 다음 ENT 키를 눌러 각 항목의 입력을 완료합니다.

▶ 필요한 데이터를 모두 입력하면 대화 상자가 종료됩니다.



GOTO 기능을 사용하여 사이클 정의



▶ 소프트웨어 행에는 사용 가능한 사이클 그룹이 표시됩니다.



▶ TNC에서 팝업 창에 사이클 개요가 표시됩니다.

▶ 화살표 키를 사용하여 원하는 사이클을 선택합니다. 또는

▶ 사이클 번호를 입력하고 ENT 키를 눌러 확인합니다. 그러면 TNC에서 위에서 설명한 대로 사이클 대화 상자가 시작됩니다.

NC 블록 예

7 CYCL DEF 200 DRILLING	
Q200=2	; 안전 거리
Q201=3	; 깊이
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q202=5	; 절입 깊이
Q210=0	; 최저점에서 정지시간
Q203=+0	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q211=0.25	; 최저점에서 정지시간



사이클 호출



사전 요구 사항

사이클을 호출하기 전에는 항상 다음 데이터를 프로그래밍해야 합니다.

- 그래픽 표시의 경우 **BLK FORM**(테스트 그래픽에만 필요)
- 공구 호출
- 스핀들 회전 방향 (M 기능 M3/M4)
- 사이클 정의 (CYCL DEF)

일부 사이클의 경우에는 추가 사전 요구 사항을 준수해야 합니다. 이러한 사전 요구 사항은 각 사이클의 정의에 자세히 설명되어 있습니다.

다음 사이클은 파트 프로그램에서 정의되는 즉시 자동으로 적용됩니다. 이러한 사이클은 호출할 수 없으며 호출해서도 안 됩니다.

- 원의 점 패턴용 사이클 220 및 선의 점 패턴용 사이클 221
- SL 사이클 14 CONTOUR GEOMETRY
- SL 사이클 20 CONTOUR DATA
- 사이클 32 TOLERANCE
- 좌표 변환 사이클
- 사이클 9 DWELL TIME
- 모든 터치 프로브 사이클

다음에 설명하는 기능을 사용하면 다른 사이클도 모두 호출할 수 있습니다.

CYCL CALL 을 사용하여 사이클 호출

CYCL CALL 기능은 가장 최근에 정의한 고정 사이클을 한 번 호출합니다. 사이클의 시작점은 CYCL CALL 블록 전에 마지막으로 프로그래밍한 위치입니다.



- ▶ 사이클 호출을 프로그래밍하려면 CYCL CALL 키를 누릅니다.
- ▶ CYCL CALL M 소프트 키를 눌러 사이클 호출을 입력합니다.
- ▶ 필요한 경우 보조 기능 M(예: 스피들을 켜 상태로 전환하려는 경우 **M3**)을 입력하거나 END 키를 눌러 대화 상자를 종료합니다.

CYCL CALL PAT 를 사용하여 사이클 호출

CYCL CALL PAT 기능은 PATTERN DEF 패턴 정의 (44 페이지의 "패턴 정의 PATTERN DEF" 참조) 또는 점 테이블 (52 페이지의 "점 테이블" 참조)에서 정의한 모든 위치에서 가장 최근에 정의한 고정 사이클을 호출합니다.

M99/89 를 사용하여 사이클 호출

프로그래밍된 블록 내에서만 활성화되는 **M99** 기능은 마지막으로 정의한 고정 사이클을 한 번 호출합니다. **M99** 는 위치결정 블록 끝에 프로그래밍할 수 있습니다. TNC에서는 이 위치로 이동한 다음 마지막으로 정의된 고정 사이클을 호출합니다.

TNC에서 매 위치결정 블록 다음에 자동으로 사이클을 실행하는 경우에는 **M89** 를 사용하여 사이클 호출을 프로그래밍합니다.

M89 의 적용을 취소하려면 다음과 같이 프로그래밍합니다.

- 마지막 시작점으로 이동한 위치결정 블록에 **M99** 를 프로그래밍합니다. 또는
- **CYCL DEF** 를 사용하여 새 고정 사이클을 정의합니다.



2.2 패턴 정의 PATTERN DEF

응용

PATTERN DEF 기능을 사용하면 **CYCL CALL PAT** 기능으로 호출할 수 있는 정규 가공 패턴을 쉽게 정의할 수 있습니다. 사이클 정의와 마찬가지로, 각각의 입력 파라미터를 나타내는 지원 그래픽을 패턴 정의에 사용할 수도 있습니다.



PATTERN DEF 는 공구축 Z 와 관련해서만 사용할 수 있습니다.

다음 가공 패턴을 사용할 수 있습니다.

가공 패턴	소프트 키	페이지
점 가공 위치를 최대 9 개까지 정의		46 페이지
행 단일 프레임 (직선 또는 회전) 의 정의		47 페이지
패턴 단일 패턴 (직선, 회전 또는 왜곡) 의 정의		48 페이지
프레임 단일 프레임 (직선, 회전 또는 왜곡) 의 정의		49 페이지
원 완전한 원의 정의		50 페이지
피치 원 피치 원의 정의		51 페이지

PATTERN DEF 정의 입력



▶ 프로그램 작성 편집 모드를 선택합니다.



▶ 특수 기능 키를 누릅니다.



▶ 윤곽 및 점 가공에 대한 기능을 선택합니다.



▶ **PATTERN DEF** 블록을 엽니다.



▶ 원하는 가공 패턴 (예: 단일 행) 을 선택합니다.

▶ 필수 정의를 입력하고 ENT 키를 눌러 각 입력 항목을 확인합니다.

PATTERN DEF 사용

패턴 정의를 입력하자마자 **CYCL CALL PAT** 기능으로 패턴 정의를 호출할 수 있습니다 (43 페이지의 "CYCL CALL PAT 를 사용하여 사이클 호출" 참조). 그러면 TNC 에서 사용자가 정의한 가공 패턴에 대해 가장 최근에 정의한 가공 사이클이 수행됩니다.



가공 패턴은 사용자가 새 가공 패턴을 정의하거나 **SEL PATTERN** 기능으로 점 테이블을 선택할 때까지는 활성 상태로 유지됩니다.

미드 프로그램 시작 기능을 사용하여 가공을 시작 또는 계속하려는 지점을 선택할 수 있습니다 (사용 설명서, 시험 주행 및 프로그램 실행 섹션 참조).

개별 가공 위치 정의



최대 9 개의 가공 위치를 입력할 수 있습니다. ENT 키로 입력을 확인합니다.

Z 축 공작물 표면을 0 으로 정의하지 않은 경우, 이 값은 가공 사이클에서 정의한 공작물 표면 **Q203** 과 함께 적용됩니다.

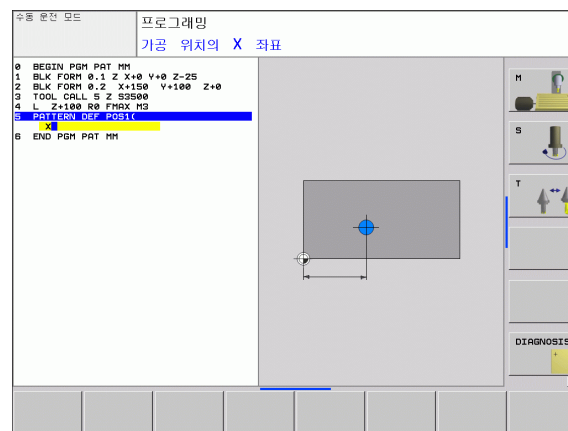


- ▶ 가공 위치의 **X 좌표** (절대): X 좌표를 입력합니다.
- ▶ 가공 위치의 **Y 좌표** (절대): Y 좌표를 입력합니다.
- ▶ 공작물 표면 좌표 (절대): 가공을 시작할 Z 좌표를 입력합니다.

NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 PATTERN DEF
POS1 (X+25 Y+33.5 Z+0)
POS2 (X+50 Y+75 Z+0)



단일 행 정의



Z 축 공작물 표면을 0 으로 정의하지 않은 경우, 이 값은 가공 사이클에서 정의한 공작물 표면 **Q203** 과 함께 적용됩니다.



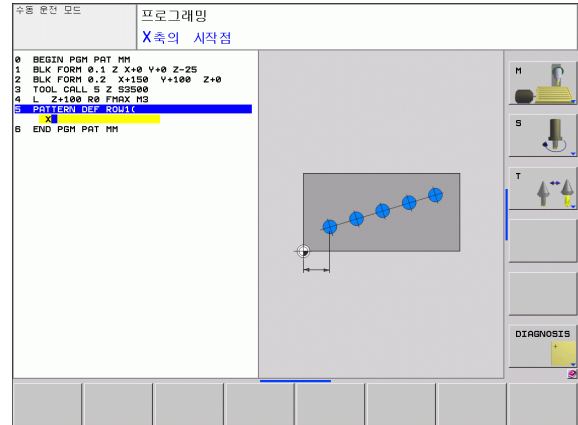
- ▶ **X축의 시작점(절대)**: X 축에 있는 행의 시작점 좌표입니다.
- ▶ **Y축의 시작점(절대)**: Y 축에 있는 행의 시작점 좌표입니다.
- ▶ **가공 위치의 공간(중분)**: 가공 위치 사이의 거리입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **위치 수**: 가공 위치의 총 개수입니다.
- ▶ **전체 패턴의 로타리 위치(절대)**: 입력된 시작점 주위의 회전 각도입니다. 기준축: 활성 가공 평면의 주축입니다 (예: 공구축 Z 에 대한 X). 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **공작물 표면 좌표** (절대): 가공을 시작할 Z 좌표를 입력합니다.

NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 PATTERN DEF

ROW1 (X+25 Y+33.5 D+8 NUM5 ROT+0 Z+0)



단일 패턴 정의



Z축 공작물 표면을 0 으로 정의하지 않은 경우, 이 값은 가공 사이클에서 정의한 공작물 표면 **Q203** 과 함께 적용됩니다.

로타리 위치 기준축 및 로타리 위치 보조축 파라미터는 전체 패턴에 대해 이전에 수행한 **회전 위치**에 추가됩니다.



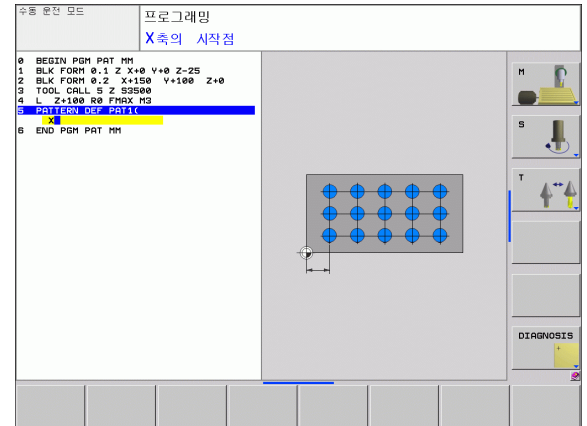
- ▶ **X축의 시작점(절대):** X축에 있는 패턴의 시작점 좌표입니다.
- ▶ **Y축의 시작점(절대):** Y축에 있는 패턴의 시작점 좌표입니다.
- ▶ **가공 위치의 공간 X(중분):** X 방향에 있는 가공 위치 사이의 거리입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **가공 위치의 공간 Y(중분):** Y 방향에 있는 가공 위치 사이의 거리입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **열 수:** 패턴에서 열의 총 수입니다.
- ▶ **라인 수:** 패턴에서 행의 총 수입니다.
- ▶ **전체 패턴의 로타리 위치(절대):** 전체 패턴이 입력된 시작점을 중심으로 회전하는 회전 각도입니다. 기준축: 활성 가공 평면의 주축입니다 (예: 공구축 Z에 대한 X). 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **로타리 위치 기준축:** 가공 평면의 기본 축이 입력된 시작점을 중심으로 변형되는 회전 각도입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **로타리 위치 보조축:** 가공 평면의 보조축이 입력된 시작점을 중심으로 변형되는 회전 각도입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **공작물 표면 좌표 (절대):** 가공을 시작할 Z 좌표를 입력합니다.

NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 PATTERN DEF

**PAT1 (X+25 Y+33.5 DX+8 DY+10 NUMX5
NUMY4 ROT+0 ROTX+0 ROTY+0 Z+0)**



개별 프레임 정의



Z 축 공작물 표면을 0 으로 정의하지 않은 경우, 이 값은 가공 사이클에서 정의한 공작물 표면 **Q203** 과 함께 적용됩니다.

로타리 위치 기준축 및 **로타리 위치 보조축** 파라미터는 전체 패턴에 대해 이전에 수행한 **회전 위치**에 추가됩니다.



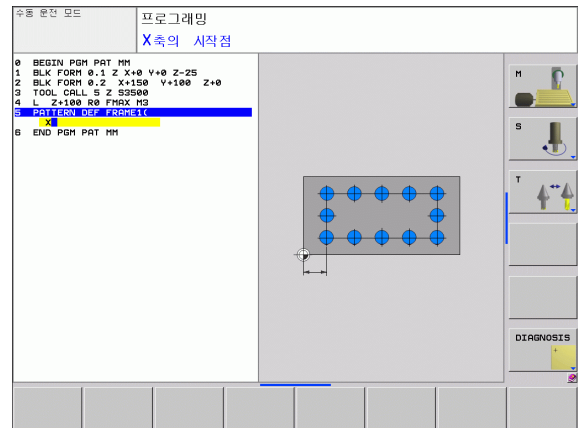
- ▶ **X축의 시작점(절대)**: X 축에 있는 프레임의 시작점 좌표입니다.
- ▶ **Y축의 시작점(절대)**: Y 축에 있는 프레임의 시작점 좌표입니다.
- ▶ **가공 위치의 공간 X(중분)**: X 방향에 있는 가공 위치 사이의 거리입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **가공 위치의 공간 Y(중분)**: Y 방향에 있는 가공 위치 사이의 거리입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **열 수**: 패턴에서 열의 총 수입니다.
- ▶ **라인 수**: 패턴에서 행의 총 수입니다.
- ▶ **전체 패턴의 로타리 위치(절대)**: 전체 패턴이 입력된 시작점을 중심으로 회전하는 회전 각도입니다. 기준축: 활성 가공 평면의 주축입니다 (예: 공구축 Z 에 대한 X). 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **로타리 위치 기준축**: 가공 평면의 기본 축이 입력된 시작점을 중심으로 변형되는 회전 각도입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **로타리 위치 보조축**: 가공 평면의 보조축이 입력된 시작점을 중심으로 변형되는 회전 각도입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **공작물 표면 좌표 (절대)**: 가공을 시작할 Z 좌표를 입력합니다.

NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 PATTERN DEF

**FRAME1 (X+25 Y+33.5 DX+8 DY+10 NUMX5
NUMY4 ROT+0 ROTX+0 ROTY+0 Z+0)**



완전한 원 정의



Z축 공작물 표면을 0 으로 정의하지 않은 경우, 이 값은 가공 사이클에서 정의한 공작물 표면 **Q203** 과 함께 적용됩니다.



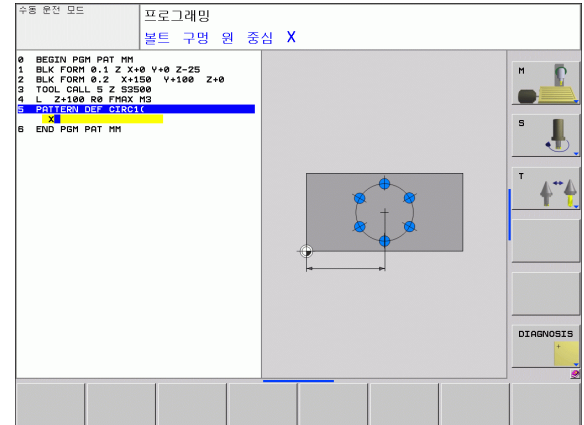
- ▶ **볼트 홀 원 중심 X(절대)**: X축에 있는 원 중심의 좌표입니다.
- ▶ **볼트 홀 원 중심 Y(절대)**: Y축에 있는 원 중심의 좌표입니다.
- ▶ **볼트 홀 원 직경**: 볼트 홀 원의 직경입니다.
- ▶ **시작각**: 첫 번째 가공 위치의 극각입니다. 기준축: 활성 가공 평면의 주축입니다 (예: 공구축 Z에 대한 X). 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **위치 수**: 원에서의 총 가공 위치 수입니다.
- ▶ **공작물 표면 좌표(절대)**: 가공을 시작할 Z 좌표를 입력합니다.

NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 PATTERN DEF

CIRC1 (X+25 Y+33 D80 START+45 NUM8 Z+0)



원호 정의



Z 축 공작물 표면을 0 으로 정의하지 않은 경우, 이 값은 가공 사이클에서 정의한 공작물 표면 **Q203** 과 함께 적용됩니다.



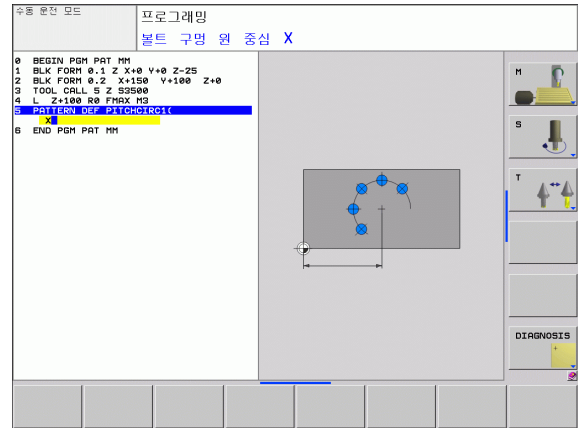
- ▶ **볼트 홀 원 중심 X**(절대): X 축에 있는 원 중심의 좌표입니다.
- ▶ **볼트 홀 원 중심 Y**(절대): Y 축에 있는 원 중심의 좌표입니다.
- ▶ **볼트 홀 원 직경**: 볼트 홀 원의 직경입니다.
- ▶ **시작각**: 첫 번째 가공 위치의 극각입니다. 기준축: 활성 가공 평면의 주축입니다 (예: 공구축 Z 에 대한 X). 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **스텝각/끝각**: 두 가공 위치 사이의 상대 극각입니다. 양수 또는 음수값을 입력할 수 있습니다. 또는 끝각 (소프트 키를 통해 전환) 을 입력할 수 있습니다.
- ▶ **위치 수**: 원에서의 총 가공 위치 수입니다.
- ▶ **공작물 표면 좌표** (절대): 가공을 시작할 Z 좌표를 입력합니다.

NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 PATTERN DEF

PITCHCIRC1 (X+25 Y+33 D80 START+45 STEP 30 NUM8 Z+0)



2.3 점 테이블

응용

불규칙한 점 패턴에서 하나 이상의 사이클을 순서대로 실행하려는 경우에는 반드시 점 테이블을 작성해야 합니다.

드릴링 사이클을 사용하는 경우 점 테이블의 작업 평면 좌표는 홀 중심을 나타냅니다. 밀링 사이클을 사용하는 경우 점 테이블의 작업 평면 좌표는 개별 사이클의 시작점 좌표 (원형 포켓의 중심점 좌표) 를 나타냅니다. 스핀들축의 좌표는 공작물 표면의 좌표에 해당합니다.

점 테이블 작성

프로그램 작성 편집 모드를 선택합니다.



PGM MGT 키를 눌러 파일 관리자를 호출합니다.

파일 이름 ?

ENT

점 테이블의 이름 및 파일 형식을 입력하고 ENT 키를 눌러 입력을 확인합니다.

MM

측정 단위를 선택하려면 MM 또는 INCH 소프트 키를 누르십시오. TNC 가 프로그램 블록 창으로 바뀌고 빈 점 테이블이 표시됩니다.

삽입
선

라인 삽입 소프트 키를 사용하여 새 라인을 삽입하고 원하는 가공 위치의 좌표를 입력합니다.

이 프로세스를 반복하여 원하는 좌표를 모두 입력합니다.



점 테이블의 이름은 문자로 시작해야 합니다.

두 번째 소프트 키 행의 X 해제 / 설정, Y 해제 / 설정, Z 해제 / 설정 소프트 키를 사용하면 점 테이블에 입력할 좌표를 지정할 수 있습니다.

단일 점을 가공 프로세스에서 숨기기

점 테이블의 **FADE** 열에서는 정의된 점을 가공 프로세스 중에 숨길 것 인지를 지정할 수 있습니다.



테이블에서 숨길 점을 선택합니다.



FADE 열을 선택합니다.



숨기기를 활성화합니다. 또는



숨기기를 비활성화합니다.

프로그램에서 점 테이블 선택

프로그램 작성 편집 모드에서 점 테이블을 활성화할 프로그램을 선택합니다.



PGM CALL 키를 눌러 점 테이블 선택을 위한 기능을 호출합니다.



점 테이블 소프트 키를 누릅니다.

점 테이블의 이름을 입력하고 END 키를 눌러 입력을 확인합니다. 점 테이블이 NC 프로그램과 같은 디렉터리에 저장되어 있지 않은 경우에는 전체 경로를 입력해야 합니다.

NC 블록 예

```
7 SEL PATTERN "TNC:\DIRKT5\WUST35.PNT"
```

점 테이블과 연결된 사이클 호출



CYCL CALL PAT 를 사용하는 경우 TNC 에서는 사용자가 마지막으로 정의한 점 테이블을 실행합니다. 해당 점 테이블을 **CALL PGM** 에 중첩된 프로그램에서 정의한 경우에도 마찬가지입니다.

TNC 가 점 테이블에 정의된 지점에서 마지막으로 정의된 고정 사이클을 호출하도록 하려면 **CYCLE CALL PAT** 를 사용하여 사이클을 프로그래밍하십시오.



- ▶ 사이클 호출을 프로그래밍하려면 CYCL CALL 키를 누릅니다.
- ▶ CYCL CALL PAT 소프트 키를 눌러 점 테이블을 호출합니다.
- ▶ TNC에서 점 간에 이동할 이송 속도를 입력합니다. 속도를 입력하지 않으면 TNC 는 마지막으로 프로그래밍한 이송 속도로 이동하며 **FMAX** 는 적용되지 않습니다.
- ▶ 필요한 경우 보조 기능 M 을 입력한 다음 END 키를 눌러 확인합니다.

TNC 에서 공구를 시작점 간의 안전 거리로 후퇴시킵니다. TNC 에서는 더 큰 항목을 기준으로 사이클 호출의 스핀들축 좌표 또는 사이클 파라미터 Q204 의 값을 안전 거리로 사용합니다.

스핀들축에서 사전 위치결정을 수행할 때 줄어든 이송 속도로 이동하려는 경우에는 보조 기능 M103 을 사용하십시오.

SL 사이클과 사이클 12 에서의 점 테이블 결과

TNC 는 점을 추가 데이터 이동으로 해석합니다.

사이클 200 - 208 및 262 - 267 에서의 점 테이블 결과

TNC 에서는 작업 평면의 점을 홀 중심 좌표로 해석합니다. 스핀들축에 대해 점 테이블에 정의된 좌표를 시작점 좌표로 사용하려면 공작물 표면 좌표 (Q203) 를 0 으로 정의해야 합니다.

사이클 210 - 215 에서의 점 테이블 결과

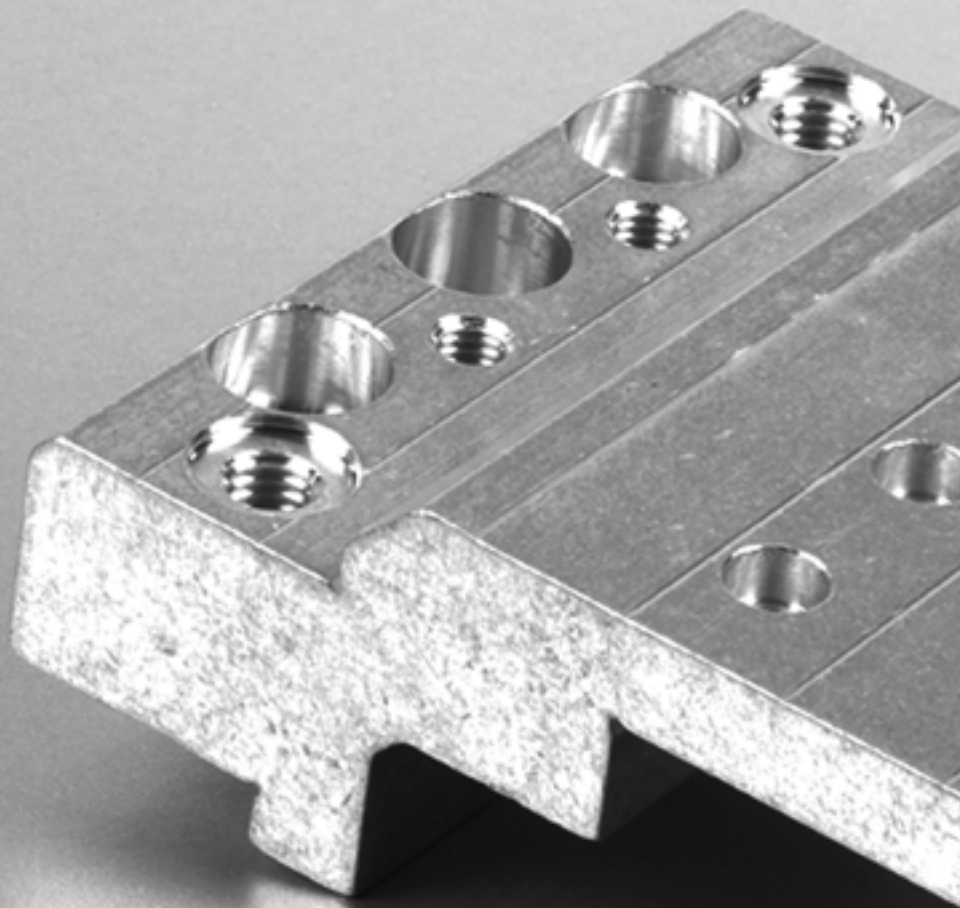
TNC 는 점을 추가 데이터 이동으로 해석합니다. 점 테이블에 정의되어 있는 점을 시작점 좌표로 사용하려는 경우에는 개별 밀링 사이클에서 시작점 및 공작물 표면 좌표 (Q203) 를 0 으로 정의해야 합니다.

사이클 251 - 254 에서의 점 테이블 결과

TNC 에서는 작업 평면의 점을 사이클 시작점의 좌표로 해석합니다. 스핀들축에 대해 점 테이블에 정의된 좌표를 시작점 좌표로 사용하려면 공작물 표면 좌표 (Q203) 를 0 으로 정의해야 합니다.







3

고정 사이클 : 드릴링

3.1 기본 사항

개요

TNC에서는 모든 형식의 드릴링 작업에 대해 9 개의 사이클을 제공합니다.

사이클	소프트 키	페이지
240 센터링 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리, 및 센터링 직경 또는 센터링 깊이 (옵션 입력 항목)		59 페이지
200 드릴링 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		61 페이지
201 리밍 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		63 페이지
202 보링 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		65 페이지
203 범용 드릴링 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리, 칩 제거 및 점프		69 페이지
204 백 보링 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		73 페이지
205 범용 팩킹 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리, 칩 제거 및 전진 정지 거리		77 페이지
208 보어 밀링 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		81 페이지
241 단일 립 심공 드릴링 깊은 시작점으로 자동 사전 위치결정, 샤프트 속도 및 절삭유 정의		84 페이지

3.2 센터링 (사이클 240, DIN/ISO: G240, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구의 중심이 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 입력된 센터링 직경 또는 센터링 깊이로 지정됩니다 .
- 3 정의되어 있는 경우 공구가 센터링 깊이로 유지됩니다 .
- 4 마지막으로 공구가 안전 거리로 이동하거나 프로그래밍된 경우 급속 이송 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 .

프로그래밍 시 주의 사항 :



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

작업 방향은 사이클 파라미터 **Q344**(직경) 또는 **Q201**(깊이) 의 대수 기호에 따라 결정됩니다 . 직경이나 깊이를 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .



충돌 주의 !

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

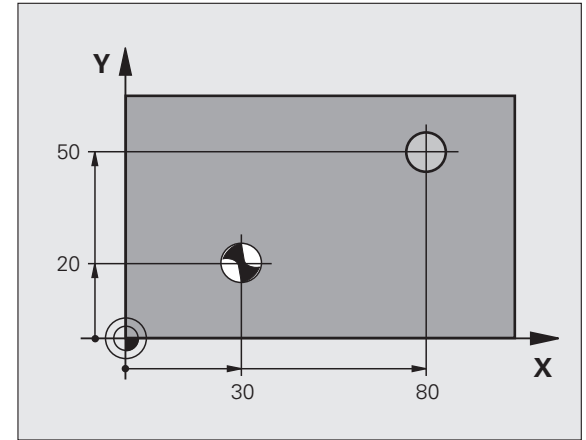
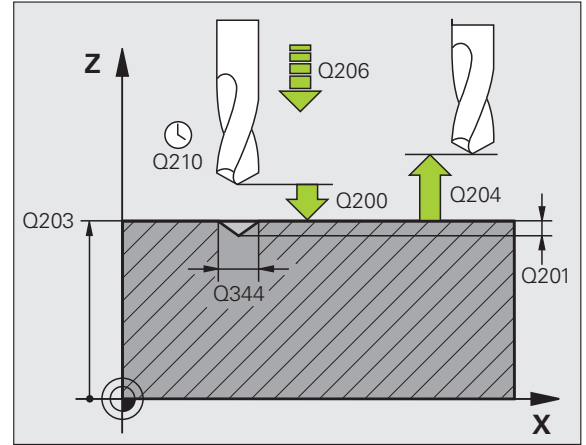
직경 또는 깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 .0 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다 .



사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다 . 양수값을 입력합니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **직경은 1, 깊이는 0 을 입력 Q343**: 센터링의 기준을 입력한 직경과 깊이 중 하나로 선택합니다 . TNC 가 입력한 직경을 센터링 기준으로 사용하는 경우 공구의 점 각도를 공구 테이블 TOOL.T 의 **T-ANGLE** 열에서 정의해야 합니다 .
0: 입력한 깊이 기준 센터링
1: 입력한 직경 기준 센터링
- ▶ **깊이 Q201(증분값)**: 공작물 표면과 센터링 바닥면(센터링 테이퍼의 끝) 간의 거리입니다 . Q343 이 0 으로 정의되어 있는 경우에만 적용됩니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **직경 (대수 기호) Q344**: 센터링 직경입니다 . Q343 이 1 로 정의되어 있는 경우에만 적용됩니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 센터링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다 . 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211**: 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간 (초) 입니다 . 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999



NC 블록

10 L Z+100 R0 FMAX

11 CYCL DEF 240 CENTERING

Q200=2 ; 안전 거리

Q343=1 ; 깊이 / 직경 선택

Q201=+0 ; 깊이

Q344=-9 ; 직경

Q206=250 ; 절입 이송 속도

Q211=0.1 ; 최저점에서 정지시간

Q203=+20 ; 표면 좌표

Q204=100 ; 2 차 안전 거리

12 L X+30 Y+20 R0 FMAX M3 M99

13 L X+80 Y+50 R0 FMAX M99

3.3 드릴링 (사이클 200)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스피들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 첫 번째 절입 깊이까지 드릴링 됩니다 .
- 3 TNC 에서 **FMAX** 로 공구를 안전 거리로 되돌린 다음 정지 시간을 입력한 경우 공구를 해당 위치에 정지시켜 두었다가 **FMAX** 로 공구를 첫 번째 절입 깊이 위의 안전 위치로 이동합니다 .
- 4 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 다시 진입하며 전진합니다 .
- 5 TNC 는 프로그래밍된 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스 (2-4) 를 반복합니다 .
- 6 공구가 홀 바닥면에서 안전 거리로 후퇴하거나 , 프로그래밍되어 있는 경우 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 후퇴합니다 .

프로그래밍 시 주의 사항 :



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .



충돌 주의 !

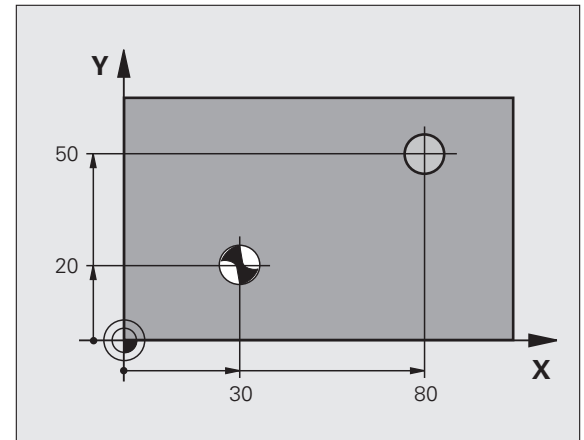
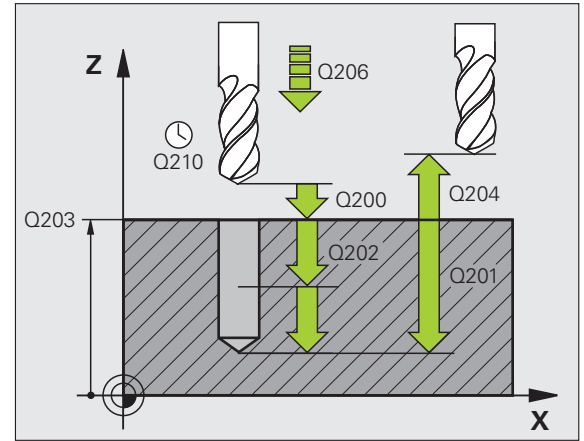
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다 .

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(중분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 양수값을 입력합니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201(중분)**: 공작물 표면과 홀 바닥면(드릴 테이퍼 끝) 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 드릴링 동안의 공구 이송 속도(mm/min)입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **절입 깊이 Q202(중분)**: 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999. 깊이가 절입 깊이의 배수일 필요는 없습니다. 다음과 같은 경우 TNC는 한 번의 이동으로 가공 깊이로 이동합니다.
 - 절입 깊이가 깊이와 같은 경우
 - 절입 깊이가 깊이보다 큰 경우
- ▶ **최정점에서 정지시간 Q210**: 공구가 칩을 배출하기 위해 홀에서 후퇴한 후 안전 거리에서 체류하는 시간(초)입니다. 입력 범위: 0~3600.0000
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211**: 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간(초)입니다. 입력 범위: 0~3600.0000



NC 블록

11 CYCL DEF 200 DRILLING

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-15 ; 깊이

Q206=250 ; 절입 이송 속도

Q202=5 ; 절입 깊이

Q210=0 ; 최정점에서 정지시간

Q203=+20 ; 표면 좌표

Q204=100 ; 2 차 안전 거리

Q211=0.1 ; 최저점에서 정지시간

12 L X+30 Y+20 FMAX M3

13 CYCL CALL

14 L X+80 Y+50 FMAX M99

3.4 리밍 (사이클 201, DIN/ISO: G201, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 입력된 깊이까지 리밍됩니다 .
- 3 프로그래밍되어 있는 경우 공구가 입력된 정지 시간 동안 홀 바닥면에 머무릅니다 .
- 4 공구가 이송 속도 **F** 로 안전 높이까지 후퇴한 다음 프로그래밍되어 있는 경우 **FMAX** 로 해당 위치에서 2 차 안전 높이로 후퇴합니다 .

프로그래밍 시 주의 사항 :



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .



충돌 주의 !

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

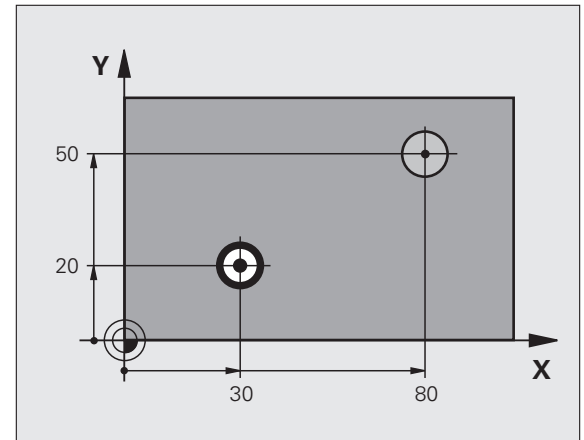
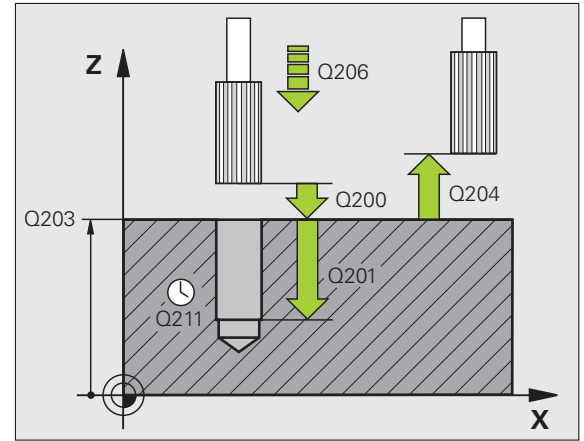
깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다 .



사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201(증분)**: 공작물 표면과 홀 바닥면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 리밍하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211**: 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간 (초) 입니다. 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **가공시 후퇴 속도 Q208**: 홀에서 후퇴할 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. Q208 의 값으로 0 을 입력하면 공구가 리밍 이송 속도로 후퇴합니다. 입력 범위 : 0~99999.999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



NC 블록

11 CYCL DEF 201 REAMING

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-15 ; 깊이

Q206=100 ; 절입 이송 속도

Q211=0.5 ; 최저점에서 정지시간

Q208=250 ; 가공시 후퇴 속도

Q203=+20 ; 표면 좌표

Q204=100 ; 2 차 안전 거리

12 L X+30 Y+20 FMAX M3

13 CYCL CALL

14 L X+80 Y+50 FMAX M9

15 L Z+100 FMAX M2

3.5 보링 (사이클 202, DIN/ISO: G202, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구가 절입 이송 속도로 프로그래밍된 깊이까지 드릴링됩니다 .
- 3 프로그래밍되어 있는 경우 공구는 자유 절삭을 위한 활성 스핀들 회전이 적용된 상태로 입력한 정지 시간 동안 홀 바닥면에 머무릅니다 .
- 4 TNC 에서 스핀들의 방향을 파라미터 Q336 에 정의되어 있는 위치로 조정합니다 .
- 5 후퇴를 선택하는 경우 공구가 0.2mm(고정값) 만큼 프로그래밍된 방향으로 후퇴합니다 .
- 6 TNC 에서 후퇴 이송 속도로 공구를 안전 거리까지 이동한 다음 입력되어 있는 경우 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 . Q214 가 0 인 경우 공구 점은 홀의 벽에서 유지됩니다 .



프로그래밍 시 주의 사항 :



이 사이클을 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 기계 및 TNC 가 있어야 합니다 .

이 사이클은 서보 제어형 스핀들이 장착된 기계에만 적용됩니다 .



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .

사이클이 완료되면 TNC 에서는 사이클 호출 전에 활성 상태였던 절삭유 및 스핀들 조건을 복원합니다 .

**충돌 주의 !**

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다 .

공구가 홀 모서리의 반대쪽으로 이동할 이탈 방향을 선택합니다 .

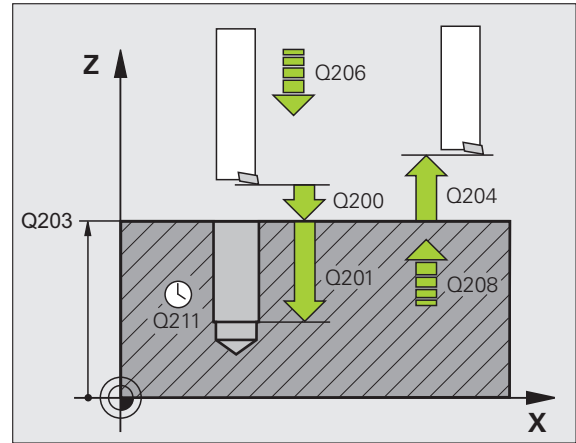
Q336 에 입력한 각도로 스핀들 방향을 프로그래밍하는 경우 공구 끝의 위치를 확인합니다 (예 : MDI 를 통한 위치결정 작동 모드) . 공구 끝이 좌표 축에 평행하도록 각도를 설정합니다 .

후퇴하는 동안 TNC 에서는 자동으로 좌표계의 활성 회전을 고려합니다 .

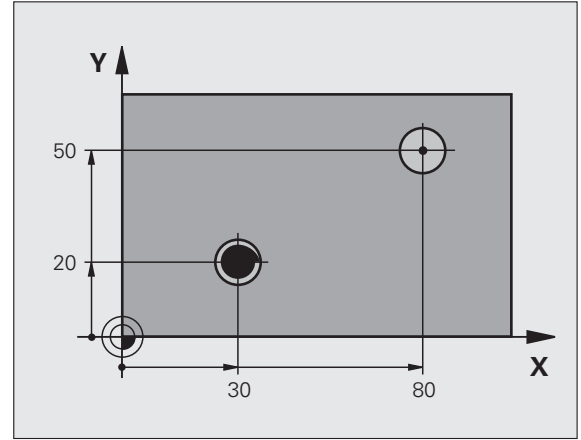
사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201(증분)**: 공작물 표면과 홀 바닥면 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 보링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다 . 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211**: 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간 (초) 입니다 . 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **가공시 후퇴 속도 Q208**: 홀에서 후퇴할 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다 . Q208 의 값으로 0 을 입력하면 공구가 절입 이송 속도로 후퇴합니다 . 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다 . 입력 범위 : 0~99999.999



- ▶ **이탈 방향(0/1/2/3/4) Q214:** TNC가 스핀들 방향 조정 후에 홀 바닥면에서 공구를 후퇴시키는 방향을 결정합니다.
 - 0 공구를 후퇴시키지 않음
 - 1 공구를 음의 기준축 방향으로 후퇴
 - 2 공구를 음의 보조축 방향으로 후퇴
 - 3 공구를 양의 기준축 방향으로 후퇴
 - 4 공구를 양의 보조축 방향으로 후퇴
- ▶ **스핀들 방향 조정 각도 Q336(절대):** TNC에서 공구를 후퇴시키기 전에 위치결정하는 각도입니다. 입력 범위: -360.000~360.000



10 L Z+100 R0 FMAX

11 CYCL DEF 202 BORING

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-15 ; 깊이

Q206=100 ; 절입 이송 속도

Q211=0.5 ; 최저점에서 정지시간

Q208=250 ; 가공시 후퇴 속도

Q203=+20 ; 표면 좌표

Q204=100 ; 2 차 안전 거리

Q214=1 ; 이탈 방향

Q336=0 ; 스핀들 각도

12 L X+30 Y+20 FMAX M3

13 CYCL CALL

14 L X+80 Y+50 FMAX M99

3.6 범용 드릴링 (사이클 203, DIN/ISO: G203, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 첫 번째 절입 깊이까지 드릴링 됩니다 .
- 3 칩 제거를 프로그래밍한 경우 공구는 입력한 후퇴값만큼 후퇴합니다 . 칩 제거를 사용하지 않고 작업하는 경우 공구는 후퇴 속도로 안전 거리까지 후퇴되어 입력한 정지 시간만큼 해당 위치에 머무른 다음 (프로그래밍된 경우) 다시 **FMAX** 로 첫 번째 절입 깊이 위의 안전 거리까지 전진합니다 .
- 4 공구가 프로그래밍된 이송 속도로 다시 진입하며 전진합니다 . 프로그래밍된 경우 절입 깊이는 각 진입 후 점프량만큼 줄어듭니다 .
- 5 TNC 는 프로그래밍된 홀 전체 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스 (2-4) 를 반복합니다 .
- 6 프로그래밍되어 있는 경우 공구가 자유 절삭을 위해 입력된 정지 시간만큼 홀 바닥면에 머무른 다음 후퇴 속도로 안전 높이까지 후퇴합니다 . 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 .

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면에서 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록을 반경 보정 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.



충돌 주의!

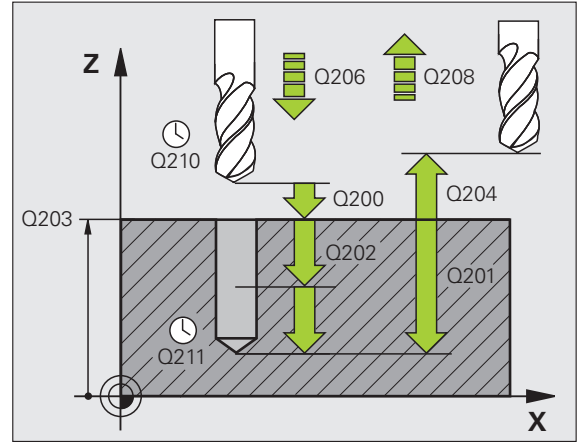
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201(증분)**: 공작물 표면과 홀 바닥면 (드릴 테이퍼 끝) 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 드릴링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **절입 깊이 Q202(증분)**: 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999 깊이가 절입 깊이의 배수일 필요는 없습니다. 다음과 같은 경우 TNC 는 한 번의 이동으로 가공 깊이로 이동합니다.
 - 절입 깊이가 깊이와 같은 경우
 - 절입 깊이가 깊이보다 크고 칩 제거를 정의하지 않은 경우
- ▶ **최정점에서 정지시간 Q210**: 공구가 칩을 배출하기 위해 홀에서 후퇴한 후 안전 거리에서 체류하는 시간 (초) 입니다. 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **점프량 Q212(증분)**: TNC 에서 각 진입 후에 절입 깊이 Q202 를 줄이는 값입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **후퇴하기 전 정지 횟수 Q213:** TNC 에서 칩 배출을 위해 홀에서 공구를 후퇴하기 전의 칩 브레이크 수입니다. 칩 제거의 경우 TNC 에서는 항상 공구를 Q256 의 값만큼 후퇴시킵니다. 입력 범위 : 0~99999
- ▶ **최소 절입 깊이 Q205(중분):** 점프량을 입력한 경우 TNC 에서 절입 깊이를 Q205 에서 입력한 값으로 제한합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211:** 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간 (초) 입니다. 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **가공시 후퇴 속도 Q208:** 홀에서 후퇴할 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. Q208 을 0 으로 입력하면 TNC 가 Q206 의 이송 속도로 공구를 후퇴시킵니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.
- ▶ **칩 제거를 위한 후퇴 거리 Q256(중분):** TNC 에서 칩 제거 도중 공구를 후퇴시키는 값입니다. 입력 범위 : 0.1000~99999.9999

NC 블록

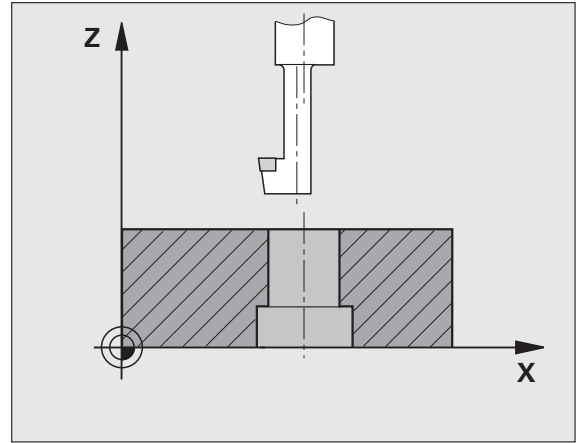
11 CYCL DEF 203 UNIVERSAL DRILLING	
Q200=2	; 안전 거리
Q201=-20	; 깊이
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q202=5	; 절입 깊이
Q210=0	; 최저점에서 정지시간
Q203=+20	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q212=0.2	; 점프량
Q213=3	; 브레이크
Q205=3	; 최소 절입 깊이
Q211=0.25	; 최저점에서 정지시간
Q208=500	; 가공시 후퇴 속도
Q256=0.2	; 칩 제거 거리

3.7 백 보링 (사이클 204, DIN/ISO: G204, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

이 사이클에서는 홀을 공작물 아래쪽에서 보링할 수 있습니다.

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 안전 거리에 위치결정합니다.
- 2 TNC 에서 방향이 조정된 스핀들 정지를 통해 스핀들을 0° 위치로 조정 한 다음 중신 거리 보정량만큼 공구를 이동시킵니다.
- 3 그런 다음 잇날이 공작물 아래쪽의 안전 거리에 도달할 때까지 공구가 예비 가공 속도로 이미 보링된 홀까지 절입됩니다.
- 4 TNC 에서 보어 홀에 대해 공구를 다시 센터링하고 스핀들과 절삭유에서 전환한 다음 보링에 대한 이송 속도로 보어 깊이까지 이동시킵니다.
- 5 정지 시간을 입력한 경우 공구가 보어 홀 위쪽에서 잠시 멈춘 다음 홀로부터 다시 후퇴합니다. 방향 지정된 스핀들 정지가 다시 수행되며 공구가 다시 중신 거리 보정량만큼 이동합니다.
- 6 TNC 에서 예비 가공 속도로 공구를 안전 거리까지 이동한 다음 입력되어 있는 경우 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



이 사이클을 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 기계 및 TNC 가 있어야 합니다 .

이 사이클은 서보 제어형 스핀들이 장착된 기계에만 적용됩니다 .

이 사이클에는 상향 절삭을 위한 특수 보링 바가 필요합니다 .



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . 참고 : 양수 기호가 지정되어 있으면 양의 스핀들축 방향으로 보링이 수행됩니다 .

입력한 공구 길이는 잇날의 총 길이가 아니라 보링 바 아래쪽의 총 길이입니다 .

보링의 시작점을 계산할 때 TNC 에서는 보링 바의 잇날 길이와 소재의 두께를 모두 고려합니다 .



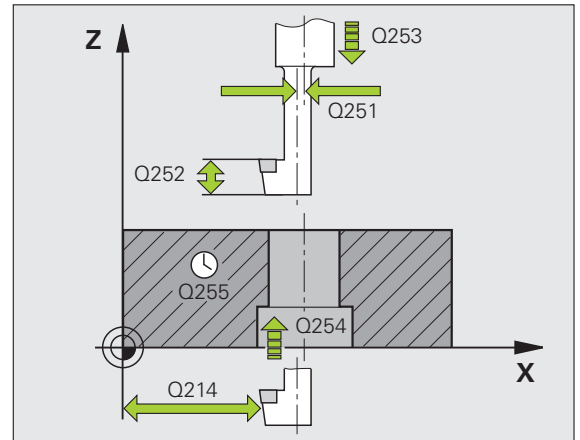
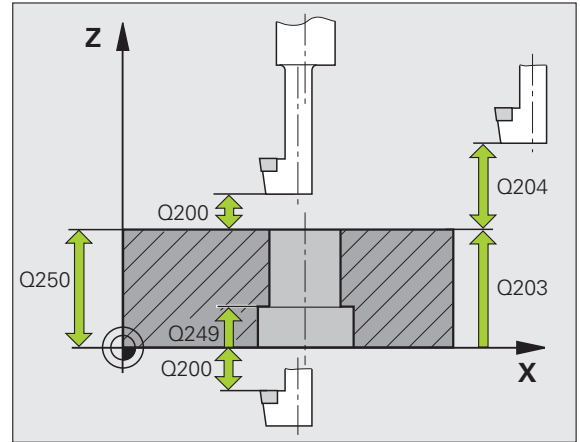
충돌 주의 !

Q336 에 입력한 각도로 스핀들 방향을 프로그래밍하는 경우 공구 끝의 위치를 확인합니다 (예 : MDI 를 통한 위치결정 작동 모드) . 공구 끝이 좌표 축에 평행하도록 각도를 설정합니다 . 공구가 홀 모서리의 반대쪽으로 이동할 이탈 방향을 선택합니다 .

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200**(증분): 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **카운터보어 깊이 Q249**(증분): 공작물 아래쪽과 홀 위쪽 사이의 거리입니다. 양수 기호는 홀이 양의 스핀들축 방향으로 보링됨을 의미합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **소재 두께 Q250**(증분): 공작물의 두께입니다. 입력 범위 : 0.0001~99999.9999
- ▶ **중심 거리 보정량 Q251**(증분): 보링 바의 중심 거리 보정량 (공구 데이터 시트의 값) 입니다. 입력 범위 : 0.0001~99999.9999
- ▶ **공구 날 장 Q252**(증분): 보링 바의 아래쪽과 기본 절삭 잇날 사이의 거리 (공구 데이터 시트의 값) 입니다. 입력 범위 : 0.0001~99999.9999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253**: 공작물로 절입 또는 공작물에서 후퇴시킬 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX**, **FAUTO**.
- ▶ **백 보링의 이송 속도 Q254**: 백 보링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO**, **FU**.
- ▶ **정지 시간 Q255**: 보어 홀 위쪽에서의 정지 시간 (초) 입니다. 입력 범위 : 0~3600.000



- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **이탈 방향 (0/1/2/3/4) Q214:** TNC 에서 스핀들 방향 조정 이후에 증신 거리 보정량만큼 공구를 이동시키는 방향을 결정합니다. 0 은 입력할 수 없습니다.
 - 1 공구를 음의 기준축 방향으로 후퇴
 - 2 공구를 음의 보조축 방향으로 후퇴
 - 3 공구를 양의 기준축 방향으로 후퇴
 - 4 공구를 양의 보조축 방향으로 후퇴
- ▶ **스핀들 방향 조정 각도 Q336(절대):** 공구가 보어 홀로 절입되거나 보어 홀에서 후퇴되기 전에 TNC 에서 공구를 위치결정하는 각도입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000

NC 블록

11 CYCL DEF 204 BACK BORING	
Q200=2	; 안전 거리
Q249=+5	; 카운터보어 깊이
Q250=20	; 소재 두께
Q251=3.5	; 증신 거리 보정량
Q252=15	; 공구 날 장
Q253=750	; 예비 가공 속도
Q254=200	; 카운터싱크 가공 속도
Q255=0	; 정지 시간
Q203=+20	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q214=1	; 이탈 방향
Q336=0	; 스핀들 각도



3.8 범용 펌핑 (사이클 205, DIN/ISO: G205, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 시작점을 깊게 입력하면 TNC 에서는 정의된 위치결정 이송 속도로 깊은 시작점 위의 안전 거리까지 이동합니다 .
- 3 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 첫 번째 절입 깊이까지 드릴링 됩니다 .
- 4 칩 제거를 프로그래밍한 경우 공구는 입력한 후퇴값만큼 후퇴합니다 . 칩 제거를 사용하지 않는 경우 공구는 급속 이송으로 안전 거리까지 이동한 다음 **FMAX** 로 첫 번째 절입 깊이 위의 입력된 시작 위치까지 이동합니다 .
- 5 공구가 프로그래밍된 이송 속도로 다시 진입하며 전진합니다 . 프로그래밍된 경우 절입 깊이는 각 진입 후 점프량만큼 줄어듭니다 .
- 6 TNC 는 프로그래밍된 홀 전체 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스 (2-4) 를 반복합니다 .
- 7 프로그래밍되어 있는 경우 공구가 자유 절삭을 위해 입력된 정지 시간만큼 홀 바닥면에 머무른 다음 후퇴 속도로 안전 높이까지 후퇴합니다 . 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 .

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

전진 정지 거리를 **Q259** 가 아닌 **Q258** 로 입력할 경우 TNC 에서 첫 번째와 마지막 절입 깊이 사이의 전진 정지 거리를 동일한 비율로 변경합니다.

Q379 를 사용하여 깊은 시작점을 입력하는 경우 TNC 에서 단순히 진입 이동의 시작점만을 변경합니다. 즉, 후퇴 이동은 TNC 에 의해 변경되지 않으며 공작물 표면의 좌표에 따라 계산됩니다.



충돌 주의!

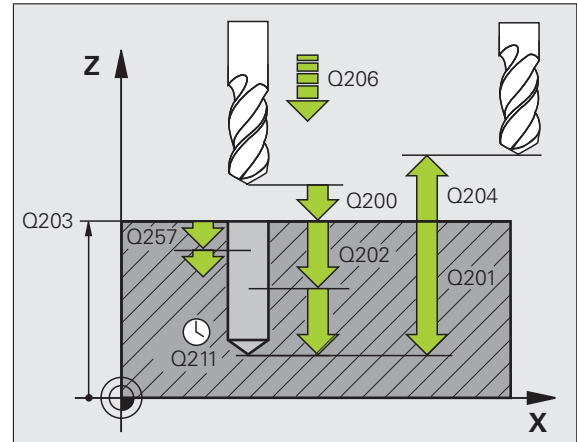
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이동으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201(증분)**: 공작물 표면과 홀 바닥면 (드릴 테이퍼 끝) 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 드릴링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다 . 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **절입 깊이 Q202(증분)**: 한 번에 진입되는 깊이입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999. 깊이가 절입 깊이의 배수일 필요는 없습니다 . 다음과 같은 경우 TNC는 한 번의 이동으로 가공 깊이로 이동합니다 .
 - 절입 깊이가 깊이와 같은 경우
 - 절입 깊이가 깊이보다 큰 경우
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **점프량 Q212(증분)**: TNC 에서 절입 깊이 Q202 를 줄이는 값입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **최소 절입 깊이 Q205(증분)**: 점프량을 입력한 경우 TNC 에서 절입 깊이를 Q205 에서 입력한 값으로 제한합니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **위쪽 전진 정지 거리 Q258(증분)**: TNC에서 공구를 홀에서 후퇴시킨 후에 다시 현재 절입 깊이로 이동할 때의 급속 이송 위치결정에 대한 안전 거리로 첫 번째 절입 깊이의 값입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **아래쪽 전진 정지 거리 Q259(증분)**: TNC에서 공구를 홀에서 후퇴시킨 후에 다시 현재 절입 깊이로 이동할 때의 급속 이송 위치결정에 대한 안전 거리로 마지막 절입 깊이의 값입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **칩 제거를 위한 진입 깊이 Q257(중분):** TNC에서 칩 제거를 수행하는 깊이입니다. 0을 입력하면 칩 제거가 적용되지 않습니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **칩 제거를 위한 후퇴 거리 Q256(중분):** TNC에서 칩 제거 도중 공구를 후퇴시키는 값입니다. TNC가 3000mm/min 이송 속도로 공구를 후퇴시킵니다. 입력 범위: 0.1000~99999.9999.
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211:** 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간(초)입니다. 입력 범위: 0~3600.0000
- ▶ **깊은 시작점 Q379(공작물 표면에 상대적으로 중분):** 길이가 짧은 공구가 이미 특정 깊이로 파일럿 드릴링된 경우 드릴링의 시작 위치입니다. TNC는 예비 가공 속도로 안전 거리에서 깊은 시작점으로 이동합니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253:** 안전 거리에서 깊은 시작으로의 위치결정 중에 공구의 이송 속도(mm/min)입니다. Q379 값으로 0이 아닌 값을 입력하는 경우에만 적용됩니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FMAX**, **FAUTO**.

NC 블록

11 CYCL DEF 205 UNIVERSAL PECKING	
Q200=2	; 안전 거리
Q201=-80	; 깊이
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q202=15	; 절입 깊이
Q203=+100	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q212=0.5	; 점프량
Q205=3	; 최소 절입 깊이
Q258=0.5	; 위쪽 전진 정지 거리
Q259=1	; 아래쪽 전진 정지 거리
Q257=5	; 칩 제거 깊이
Q256=0.2	; 칩 제거 거리
Q211=0.25	; 최저점에서 정지시간
Q379=7.5	; 시작점
Q253=750	; 예비 가공 속도



3.9 보어 밀링 (사이클 208, 고급 프로 그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 에서 급속 이송 **FMAX** 로 공구를 스핀들축에서 공작물 표면 위의 프로그래밍된 안전 거리로 위치결정하고 공간이 충분한 경우 라운딩된 호의 보어 홀 둘레로 공구를 이동합니다.
- 2 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 현재 위치에서 첫 번째 절입 깊이로 나선 방향 밀링됩니다.
- 3 드릴링 깊이에 도달하면 TNC 에서 다시 완전한 원을 이송하여 초기 절입 이후에 남아 있는 소재를 제거합니다.
- 4 TNC 에서 공구를 홀 중심에 다시 위치결정합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 **FMAX** 로 안전 거리로 되돌아옵니다. 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

보어 홀 직경을 공구 직경과 같은 값으로 입력한 경우 TNC 에서는 나선 보간을 적용하지 않고 입력한 깊이로 직접 보링을 수행합니다.

활성 좌우 대칭 기능은 사이클에 정의된 밀링 형식에 영향을 주지 **않습니다**.

진입 거리가 너무 크면 공구 또는 공작물이 손상될 수 있습니다.

진입 거리가 너무 커지지 않도록 하려면 공구 테이블의 **ANGLE** 열에 공구의 최대 절입 각도를 입력하십시오. 그러면 TNC 에서 허용되는 최대 진입 거리를 자동으로 계산하여 입력된 값을 그에 따라 변경합니다.

**충돌 주의!**

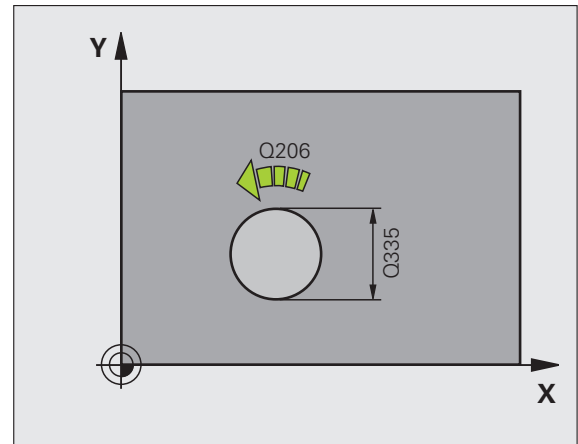
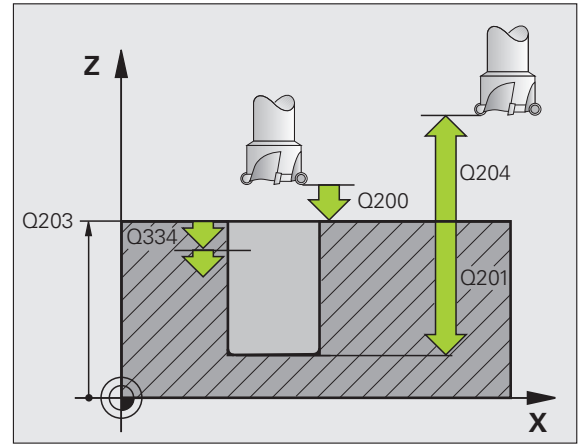
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200**(중분): 공구 아래쪽 모서리와 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201**(중분): 공작물 표면과 홀 바닥면 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 나선 드릴링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **나선당 절입 Q334**(중분): 각 나선(=360°)의 공구 절입 깊이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203**(절대): 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204**(중분): 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q335**(절대값): 보어 홀 직경입니다. 지령 직경을 공구 직경과 같은 값으로 입력한 경우 TNC에서는 나선 보간을 적용하지 않고 입력한 값으로 직접 보링을 수행합니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **황삭 직경 Q342**(절대): Q342에 0보다 큰 값을 입력하는 즉시 TNC에서는 지령 직경과 공구 직경 간의 비율을 더 이상 확인하지 않습니다. 이렇게 하면 공구 직경보다 직경이 두 배 이상 큰 홀을 황삭 가공할 수 있습니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **상향가공 Q351**: M3을 사용하는 밀링 작업 유형
+1 = 상향 밀링
-1 = 하향 밀링



NC 블록

12 CYCL DEF 208 BORE MILLING

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-80 ; 깊이

Q206=150 ; 절입 이송 속도

Q334=1.5 ; 절입 깊이

Q203=+100 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2차 안전 거리

Q335=25 ; 지령 직경

Q342=0 ; 황삭 직경

Q351=+1 ; 상향가공



3.10 단일 립 심공 드릴링 (사이클 241, DIN/ISO: G241, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 그런 다음 TNC 에서 정의된 위치결정 이송 속도로 공구를 깊은 시작점 위의 안전 거리로 이동하고 드릴링 속도 (**M3**) 와 절삭유를 설정합니다 . TNC 는 시계 방향 , 반시계 방향 또는 고정 스핀들을 사용하여 주기에 정의된 회전 방향으로 접근 이동을 실행합니다 .
- 3 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 입력된 드릴링 깊이까지 드릴링됩니다 .
- 4 프로그래밍된 경우 공구는 칩 제거를 위해 홀 바닥면에 머무릅니다 . 그런 다음 TNC 에서 절삭유를 해제하고 후퇴용으로 정의된 값으로 드릴링 속도를 재설정합니다 .
- 5 홀 바닥면에서 정지 시간이 경과되면 공구는 후퇴 속도로 안전 거리까지 후퇴합니다 . 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 .

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .



충돌 주의 !

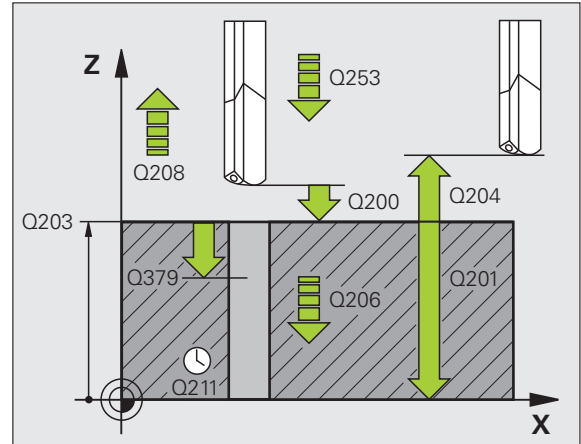
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다 .

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **깊이 Q201(증분)**: 공작물 표면과 홀 바닥면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 드릴링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211**: 공구가 홀 바닥면에 체류하는 시간 (초) 입니다. 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **깊은 시작점 Q379(공작물 표면에 상대적으로 증분)**: 실제 드릴링 작업을 위한 시작 위치입니다. TNC는 **예비 가공 속도**로 안전 거리에서 깊은 시작점으로 이동합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253**: 안전 거리에서 깊은 시작점으로의 위치결정 중에 공구의 이송 속도 (mm/min) 입니다. Q379 값으로 0 이 아닌 값을 입력하는 경우에만 적용됩니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.
- ▶ **가공시 후퇴 속도 Q208**: 홀에서 후퇴할 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. Q208 을 0 으로 입력하면 TNC 가 Q206 의 이송 속도로 공구를 후퇴시킵니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.



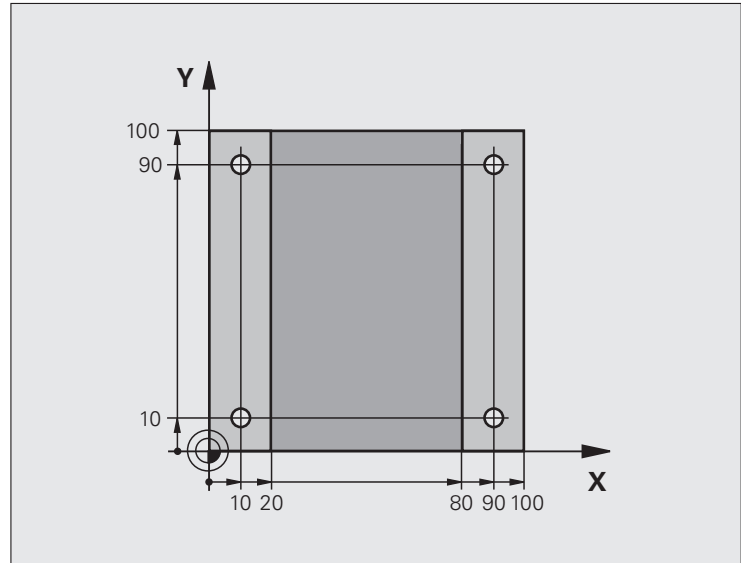
- ▶ **회전 시작/종료 방향(3/4/5) Q426:** 공구가 홀로 진입하거나 홀에서 후퇴할 때 원하는 스핀들의 회전 방향. 입력 범위 :
3: M3 을 사용한 스핀들 회전
4: M4 를 사용한 스핀들 회전
5: 고정 스핀들을 사용한 이동
- ▶ **시작/종료 스핀들 속도 Q427:** 공구가 홀로 진입하거나 홀에서 후퇴할 때 원하는 스핀들의 속도. 입력 범위 : 0~99999.
- ▶ **드릴링 속도 Q428:** 원하는 드릴링 속도. 입력 범위 : 0~99999.
- ▶ **절삭유 설정의 M 기능 ? Q429:** 절삭유 설정을 위한 M 기능으로, 공구가 깊은 시작점의 홀에 있는 경우 TNC 에서 절삭유를 설정합니다. 입력 범위 : 0~999.
- ▶ **절삭유 해제 M 기능 ? Q430:** 절삭유 해제를 위한 M 기능으로, 공구가 홀 깊이에 있는 경우 TNC 에서 절삭유를 해제합니다. 입력 범위 : 0~999.

NC 블록

11 CYCL DEF 241 SINGLE-LIP DEEP-HOLE DRILLING	
Q200=2	; 안전 거리
Q201=-80	; 깊이
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q211=0.25	; 최저점에서 정지시간
Q203=+100	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q379=7.5	; 시작점
Q253=750	; 예비 가공 속도
Q208=1000	; 가공시 후퇴 속도
Q426=3	; 스핀들 회전 방향
Q427=25	; 진입 / 진출 회전 속도
Q428=500	; 드릴링 속도
Q429=8	; 절삭유 설정
Q430=9	; 절삭유 해제

3.11 프로그래밍 예

예 : 드릴링 사이클



0 BEGIN PGM C200 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4500	공구 호출 (공구 반경 3)
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
5 CYCL DEF 200 DRILLING	사이클 정의
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-15 ; 깊이	
Q206=250 ; 절입 이송 속도	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q210=0 ; 최정점에서 정지시간	
Q203=-10 ; 표면 좌표	
Q204=20 ; 2 차 안전 거리	
Q211=0.2 ; 최저점에서 정지시간	

6 L X+10 Y+10 R0 FMAX M3	홀 1 에 접근 , 스핀들 설정
7 CYCL CALL	사이클 호출
8 L Y+90 R0 FMAX M99	홀 2 에 접근 , 사이클 호출
9 L X+90 R0 FMAX M99	홀 3 에 접근 , 사이클 호출
10 L Y+10 R0 FMAX M99	홀 4 에 접근 , 사이클 호출
11 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴 , 프로그램 종료
12 END PGM C200 MM	



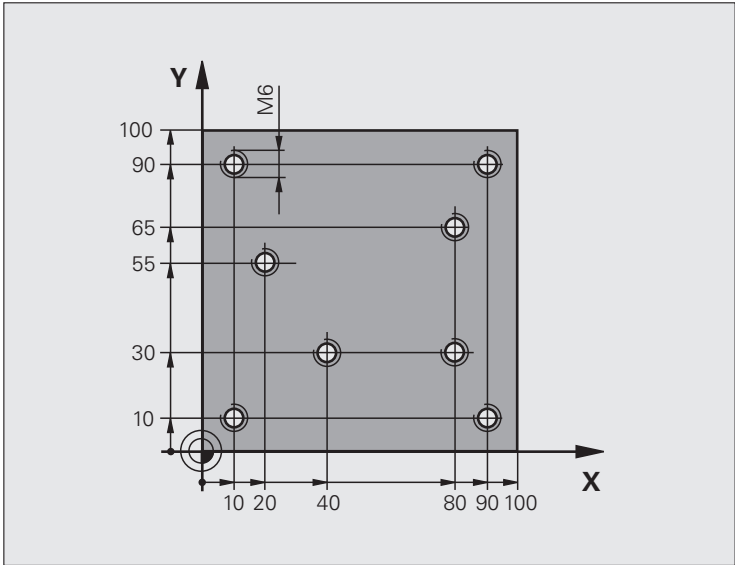
예 : PATTERN DEF 에 연결된 드릴링 사이클 사용

드릴 홀 좌표는 패턴 정의 **PATTERN DEF POS** 에 저장되며 TNC 에서 **CYCL CALL PAT** 를 사용하여 호출합니다 .

공구 반경이 선택되므로 테스트 그래픽에 모든 작업 단계가 표시될 수 있습니다 .

프로그램 순서

- 센터링 (공구 반경 4)
- 드릴링 (공구 반경 2.4)
- 탭핑 (공구 반경 3)



0 BEGIN PGM 1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Y+0	
3 TOOL CALL 1 Z S5000	센터링 공구 호출 (공구 반경 4)
4 L Z+10 R0 F5000	공구를 안전 높이로 이동 (F 값 입력)
	TNC 에서 매 사이클 후에 안전 높이로 배치
5 PATTERN DEF	모든 드릴링 위치를 점 패턴에서 정의
POS1(X+10 Y+10 Z+0)	
POS2(X+40 Y+30 Z+0)	
POS3(X+20 Y+55 Z+0)	
POS4(X+10 Y+90 Z+0)	
POS5(X+90 Y+90 Z+0)	
POS6(X+80 Y+65 Z+0)	
POS7(X+80 Y+30 Z+0)	
POS8(X+90 Y+10 Z+0)	

6 CYCL DEF 240 CENTERING	사이클 정의 : 센터링
Q200=2 ; 안전 거리	
Q343=0 ; 깊이 / 직경 선택	
Q201=-2 ; 깊이	
Q344=-10 ; 직경	
Q206=150 ; 절입 이송 속도	
Q211=0 ; 최저점에서 정지시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=50 ; 2 차 안전 거리	
7 CYCL CALL PAT F5000 M13	점 패턴에 연결된 사이클 호출
8 L Z+100 R0 FMAX	공구 후퇴, 공구 변경
9 TOOL CALL 2 Z S5000	드릴링 공구 호출 (반경 2.4)
10 L Z+10 R0 F5000	공구를 안전 높이로 이동 (F 값 입력)
11 CYCL DEF 200 DRILLING	사이클 정의 : 드릴링
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-25 ; 깊이	
Q206=150 ; 팩킹 이송 속도	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q210=0 ; 최저점에서 정지시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=50 ; 2 차 안전 거리	
Q211=0.2 ; 최저점에서 정지시간	
12 CYCL CALL PAT F5000 M13	점 패턴에 연결된 사이클 호출
13 L Z+100 R0 FMAX	공구 후퇴
14 TOOL CALL 3 Z S200	탭핑 공구 호출 (반경 3)
15 L Z+50 R0 FMAX	공구를 안전 높이로 이동
16 CYCL DEF 206 TAPPING NEW	탭핑에 대한 사이클 정의
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-25 ; 나사산 깊이	
Q206=150 ; 팩킹 이송 속도	
Q211=0 ; 최저점에서 정지시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=50 ; 2 차 안전 거리	
17 CYCL CALL PAT F5000 M13	점 패턴에 연결된 사이클 호출
18 L Z+100 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
19 END PGM 1 MM	



4

고정 사이클 : 탭핑 / 나사
산 밀링



4.1 기본 사항

개요

TNC에서는 모든 형식의 나사산 작업에 대해 8 개의 사이클을 제공합니다.

사이클	소프트 키	페이지
206 새 탭핑 플로팅 탭 홀더 사용, 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		93 페이지
207 새 리지드 탭핑 플로팅 탭 홀더 사용 안 함, 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리		95 페이지
209 칩 제거를 사용한 탭핑 플로팅 탭 홀더 사용 안 함, 자동 사전 위치결정, 2 차 안전 거리, 칩 제거		98 페이지
262 나사산 밀링 나사산을 사전 드릴링된 소재에 밀링하기 위한 사이클		103 페이지
263 나사산 밀링 / 카운터싱크 나사산을 사전 드릴링된 소재에 밀링하고 카운터싱크 모따기를 가공하기 위한 사이클		106 페이지
264 나사산 드릴링 / 밀링 공구를 사용한 나사산 후속 밀링을 통해 나사산을 고체 소재에 드릴링하기 위한 사이클		110 페이지
265 나선형 나사산 드릴링 / 밀링 나사산을 고체 소재에 밀링하기 위한 사이클		114 페이지
267 수나사 밀링 수나사 밀링 및 카운터싱크 모따기 가공용 사이클		114 페이지

4.2 플로팅 탭 홀더를 사용한 새 탭핑 (사이클 206, DIN/ISO: G206)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구가 한 번의 이동으로 홀 전체 깊이까지 드릴링됩니다 .
- 3 공구가 홀 전체 깊이에 도달하면 스핀들 회전의 방향이 반전되며 정지 시간이 종료되면 공구가 안전 거리로 후퇴됩니다 . 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 .
- 4 안전 거리에서 스핀들 회전 방향이 다시 반전됩니다 .

프로그래밍 시 주의 사항 :



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .

탭핑에는 플로팅 탭 홀더가 필요합니다 . 플로팅 탭 홀더를 사용하여 탭핑 프로세스 중에 이송 속도와 스핀들 속도 간의 공차를 보정해야 합니다 .

사이클이 실행되고 있으면 스핀들 속도 재지정 노브가 비활성화됩니다 . 이송 속도 재지정 노브는 제한된 범위에서만 활성화되며 , 이 범위는 기계 제작 업체에서 정의합니다 (기계 설명서 참조) .

오른쪽 방향 나사산을 탭핑하려면 **M3** 을 사용하여 스핀들을 활성화하고 왼쪽 방향 나사산의 경우에는 **M4** 를 사용합니다 .



충돌 주의 !

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다 .

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분):** 공구 끝(시작 위치)과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 표준값은 나사산 피치의 약 4 배입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **홀 전체 깊이 Q201(나사산 길이, 증분값):** 공작물 표면과 나사산 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **이송 속도 F Q206:** 탭핑을 수행하는 동안 공구의 이송 속도입니다. 입력 범위 : 0 ~99999.999, 또는 **PREDEF**
- ▶ **최저점에서 정지시간 Q211:** 후퇴 중에 공구의 웨징을 방지할 수 있도록 0 에서 0.5 초 사이의 값을 입력합니다. 입력 범위 : 0~3600.0000
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999

이송 속도는 다음과 같이 계산됩니다. $F = S \times p$

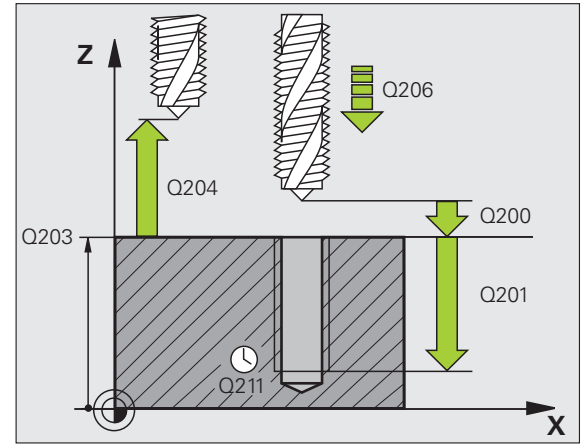
F: 이송 속도 (mm/min)

S: 스핀들 속도 (rpm)

p: 나사산 피치 (mm)

프로그램 중단 후 후퇴

탭핑 중에 기계의 정지 버튼을 사용하여 프로그램 실행을 중단하면 TNC 에는 공구를 후퇴시킬 수 있는 소프트 키가 표시됩니다.



NC 블록

25 CYCL DEF 206 TAPPING NEW

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-20 ; 깊이

Q206=150 ; 절입 이송 속도

Q211=0.25 ; 최저점에서 정지시간

Q203=+25 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

4.3 플로팅 탭 홀더를 사용하지 않는 새 리지드 탭핑 (사이클 207, DIN/ISO: G207)

사이클 실행

TNC 에서는 하나 이상의 경로에서 플로팅 탭 홀더 없이 나사산을 절삭합니다.

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다.
- 2 공구가 한 번의 이동으로 홀 전체 깊이까지 드릴링됩니다.
- 3 공구가 홀 전체 깊이에 도달하면 스핀들 회전의 방향이 반전되며 정지 시간이 종료되면 공구가 안전 거리로 후퇴됩니다. 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다.
- 4 스핀들 회전이 안전 거리에서 정지됩니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



이 사이클을 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 기계 및 TNC 가 있어야 합니다.

이 사이클은 서보 제어형 스핀들이 장착된 기계에만 적용됩니다.



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

홀 전체 깊이 파라미터의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다.

TNC 는 스핀들 속도에서 이송 속도를 계산합니다. 탭핑 중에 이송 속도 재지정을 사용하면 이송 속도가 자동으로 조정됩니다.

이송 속도 재지정 노브는 비활성화됩니다.

사이클이 종료되면 스핀들이 정지됩니다. 다음 작업이 시작되기 전에 **M3** 또는 **M4** 로 스핀들을 다시 시작합니다.

**충돌 주의!**

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다.

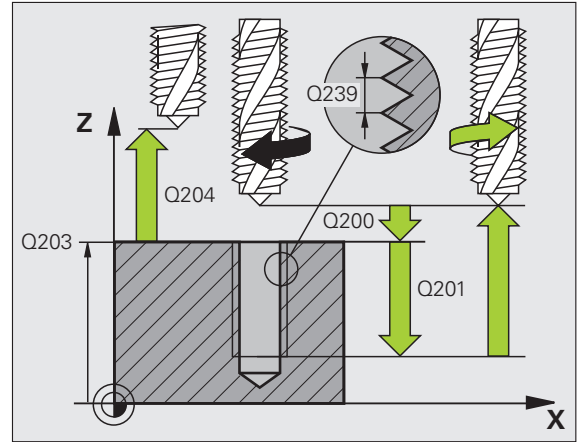
사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(증분):** 공구 끝(시작 위치)과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **홀 전체 깊이 Q201(증분):** 공작물 표면과 나사산 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **피치 Q239**
나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
+ = 오른쪽 방향 나사산
- = 왼쪽 방향 나사산
입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999

프로그램 중단 후 후퇴

기계 정지 버튼을 사용하여 나사산 절삭 중에 프로그램 실행을 중단하는 경우 TNC 에 수동 운전 소프트 키가 표시됩니다. 수동 운전 키를 누르면 프로그램 제어 하에 공구를 후퇴시킬 수 있습니다. 이렇게 하려면 활성 스핀들축에서 양의 축 방향 버튼을 누르면 됩니다.



NC 블록

26 CYCL DEF 207 RIGID TAPPING NEW

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-20 ; 깊이

Q239=+1 ; 피치

Q203=+25 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

4.4 칩 제거를 통한 탭핑 (사이클 209, DIN/ISO: G209, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

TNC 는 프로그래밍된 깊이 에 도달할 때까지 여러 경로에서 나사산을 가공합니다 . 공구가 칩 제거를 위해 홀에서 완전히 후퇴되는지 여부를 파라미터에 정의할 수 있습니다 .

- 1 TNC 는 공구축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 프로그래밍된 안전 거리에 위치결정합니다 . 여기서 방향 조정된 스핀들 정지가 수행됩니다 .
- 2 공구가 프로그래밍된 진입 깊이로 이동하여 스핀들 회전 방향을 반전하고 칩 제거를 위해 정의에 따라 특정 거리만큼 또는 완전히 후퇴됩니다 . 스핀들 속도를 증가시키는 계수를 정의한 경우에는 TNC 에서 해당하는 속도로 공구를 홀로부터 후퇴시킵니다 .
- 3 공구가 스핀들 회전의 방향이 다시 반전하며 다음 진입 깊이로 전진합니다 .
- 4 TNC 는 프로그래밍된 나사산 깊이 에 도달할 때까지 이 프로세스 (2-3) 를 반복합니다 .
- 5 그런 다음 공구가 안전 거리로 후퇴됩니다 . 프로그래밍된 경우 공구가 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 이동합니다 .
- 6 스핀들 회전이 안전 거리에서 정지됩니다 .

프로그래밍 시 주의 사항 :



이 사이클을 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 기계 및 TNC 가 있어야 합니다.

이 사이클은 서보 제어형 스핀들이 장착된 기계에만 적용됩니다.



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

작업 방향은 파라미터 나사산 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다.

TNC 는 스핀들 속도에서 이송 속도를 계산합니다. 탭핑 중에 이송 속도 재지정을 사용하면 이송 속도가 자동으로 조정됩니다.

이송 속도 재지정 노브는 비활성화됩니다.

사이클 파라미터 **Q403** 에서 빠른 후퇴를 위해 rpm 계수를 정의한 경우 TNC 에서 속도를 활성 기어 범위의 최대 속도로 제한합니다.

사이클이 종료되면 스핀들이 정지됩니다. 다음 작업이 시작되기 전에 **M3** 또는 **M4** 로 스핀들을 다시 시작합니다.



충돌 주의 !

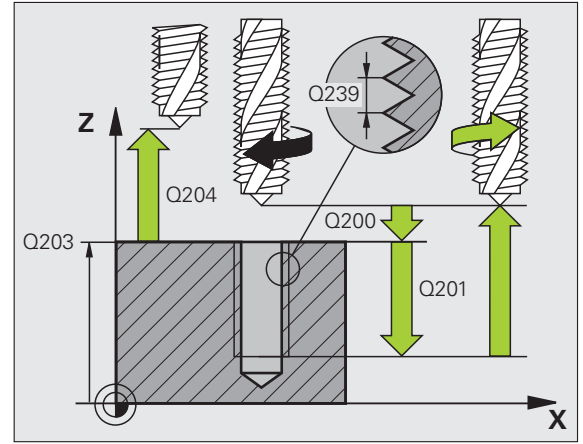
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **안전 거리 Q200(중분):** 공구 끝(시작 위치)과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **나사산 깊이 Q201(중분):** 공작물 표면과 나사산 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **피치 Q239**
나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
+ = 오른쪽 방향 나사산
- = 왼쪽 방향 나사산
입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **칩 제거를 위한 진입 깊이 Q257(중분):** TNC 에서 칩 제거를 수행하는 깊이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **칩 제거를 위한 후퇴 거리 Q256:** TNC 에서는 피치 Q239 에 프로그래밍된 값을 곱한 다음 칩 제거 중에 계산된 값만큼 공구를 후퇴시킵니다. Q256 의 값으로 0 을 입력하면 TNC 에서는 칩 제거를 위해 공구를 홀에서 안전 거리까지 완전히 후퇴시킵니다. 입력 범위 : 0.1000~99999.9999.
- ▶ **스핀들 방향 조정 각도 Q336(절대):** TNC에서 나사산을 가공하기 전에 공구를 위치결정하는 각도입니다. 이를 통해 필요한 경우 나사산을 다시 그루브할 수 있습니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **후퇴를 위한 RPM 요소 Q403:** TNC가 스핀들 속도를 높임으로써 드릴 홀에서 후퇴할 때 후퇴 이송 속도 또한 높이는 요소. 입력 범위는 0.0001 에서 10 사이이며, rpm 은 최대한 활성 기어 범위의 최고 속도까지 증가합니다.



NC 블록

26 CYCL DEF 209 TAPPING W/ CHIP BRKG

Q200=2 ; 안전 거리

Q201=-20 ; 깊이

Q239=+1 ; 피치

Q203=+25 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q257=5 ; 칩 제거 깊이

Q256=+25 ; 칩 제거 거리

Q336=50 ; 스핀들 각도

Q403=1.5 ; RPM 계수

프로그램 중단 후 후퇴

기계 정지 버튼을 사용하여 나사산 절삭 중에 프로그램 실행을 중단하는 경우 TNC 에 수동 운전 소프트 키가 표시됩니다. 수동 운전 키를 누르면 프로그램 제어 하에 공구를 후퇴시킬 수 있습니다. 이렇게 하려면 활성 스핀들축에서 양의 축 방향 버튼을 누르면 됩니다.

4.5 나사산 밀링 기본 사항

사전 요구 사항

- 기계 공구에서 내부 스핀들 냉각 기능을 제공해야 합니다 (냉각 절삭 유 최소 30bar, 압축 대기 유입 최소 6bar).
- 일반적으로 나사산 밀링을 수행하면 나사 단면이 왜곡됩니다. 이러한 현상이 발생하지 않도록 하려면 공구 카탈로그에 제공되어 있거나 공구 제조업체로부터 얻을 수 있는 공구별 보정값이 필요합니다. 보정값은 **TOOL CALL**의 공구 반경 **DR**에 대한 보정값을 사용하여 계산합니다.
- 사이클 262, 263, 264 및 267은 오른쪽 방향 회전 공구에 대해서만 사용할 수 있습니다. 사이클 265의 경우에는 오른쪽 및 왼쪽 방향 회전 공구를 모두 사용할 수 있습니다.
- 작업 방향은 대수 기호 Q239(+ = 오른쪽 방향 나사산 / - = 왼쪽 방향 나사산) 및 밀링 방법 Q351(+1 = 상향 / -1 = 하향) 입력 파라미터에 의해 결정됩니다. 아래 테이블에서는 오른쪽 방향 회전 공구에 대한 개별 입력 파라미터 간의 상호 관계를 보여 줍니다.

암나사	피치	상향 / 하향	작업 방향
오른쪽	+	+1(RL)	Z+
왼쪽	-	-1(RR)	Z+
오른쪽	+	-1(RR)	Z-
왼쪽	-	+1(RL)	Z-

수나사	피치	상향 / 하향	작업 방향
오른쪽	+	+1(RL)	Z-
왼쪽	-	-1(RR)	Z-
오른쪽	+	-1(RR)	Z+
왼쪽	-	+1(RL)	Z+



TNC에서는 공구 절삭 날에 대한 나사산 밀링 중에 프로그래밍된 이송 속도를 참조합니다. 그러나 TNC에는 항상 공구 끝의 경로에 상대적인 이송 속도가 표시되기 때문에 표시되는 값이 프로그래밍된 값과 일치하지는 않습니다.

사이클 8 좌우 대칭과 연결된 나사산 밀링 사이클을 하나의 축에서만 실행하는 경우 나사산의 가공 방향은 변경됩니다.



충돌 주의!

진입에 대해서는 항상 같은 대수 기호를 프로그래밍하십시오. 사이클은 서로 독립적인 여러 작업 순서로 구성됩니다. 작업 방향을 결정하는 우선 순위는 개별 사이클에 설명되어 있습니다. 예를 들어, 사이클에서 카운터싱크 프로세스만 반복하려는 경우에는 나사산 피치에 0을 입력합니다. 그러면 카운터싱크 깊이로부터 작업 방향이 결정됩니다.

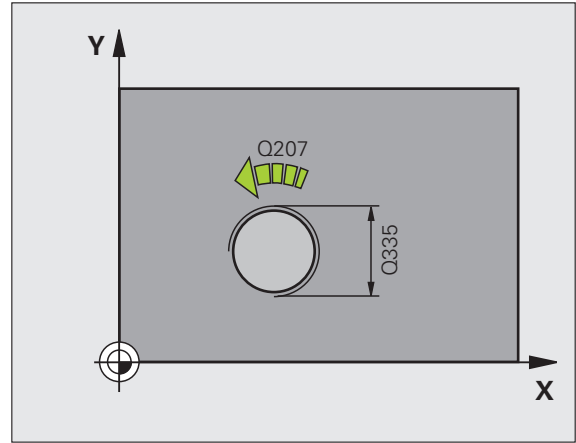
공구 브레이크의 경우 수행 절차

나사산 절삭 중에 공구 브레이크가 발생하는 경우 프로그램 실행을 중지하고 MDI를 통한 위치결정 작동 모드로 변경한 다음 선형 경로의 공구를 홀 중심으로 이동합니다. 그런 다음 진입 축에서 공구를 후퇴하고 바꿀 수 있습니다.

4.6 나사산 밀링 (사이클 262, DIN/ISO: G262, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .
- 2 공구가 프로그래밍된 예비 가공 속도로 시작 평면으로 이동합니다 . 시작 평면은 나사산 피치의 대수 기호 , 밀링 방법 (상향 또는 하향) 및 단계별 나사산 수를 통해 결정됩니다 .
- 3 공구가 나선 이동을 통해 나사산 직경에 접선 방향으로 접근합니다 . 이러한 나선 방향 접근이 이루어지기 전에 해당 접근이 나사산 경로에 대해 프로그래밍된 시작 평면에서 시작되도록 공구축에서 보정 이동이 수행됩니다 .
- 4 나사산 수에 대한 파라미터 설정에 따라 공구가 1 회회 나선 이동 (여러 번의 보정 이동 또는 1 회회 지속적인 이동) 을 통해 나사산을 밀링합니다 .
- 5 그 후에 공구는 접선 방향으로 윤곽에서 후진하여 작업 평면의 시작 점으로 돌아옵니다 .
- 6 사이클이 종료되면 TNC 는 공구를 급속 이송으로 안전 거리까지 또는 프로그래밍된 경우 2 차 안전 거리까지 후퇴시킵니다 .



프로그래밍 시 주의 사항 :



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

작업 방향은 사이클 파라미터 나사산 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다 . 나사산 깊이 = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .

중심으로부터 반원 모양으로 공칭 나사산 직경에 접근합니다 . 공구 직경의 피치가 공칭 나사산 직경보다 4 배 더 작은 경우에는 측면에 대한 사전 위치결정 이동이 수행됩니다 .

TNC 에서는 접근 이동 전에 공구축에서 보정 이동을 수행합니다 . 보정 이동 길이는 길어도 나사산 피치의 절반입니다 . 이를 위해서는 홀에 충분한 공간을 확보해야 합니다 .

나사산 깊이를 변경하면 TNC 에서 나선 이동의 시작점을 자동으로 변경합니다 .



충돌 주의 !

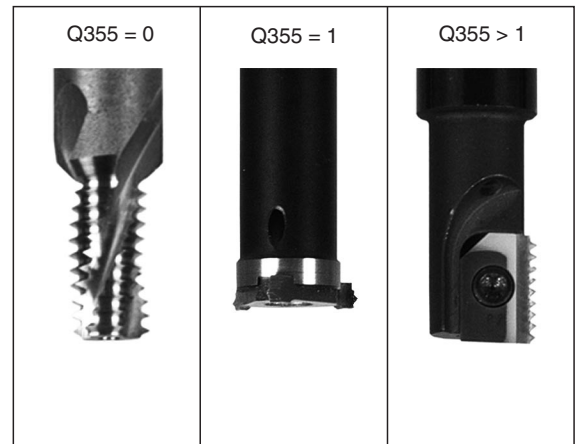
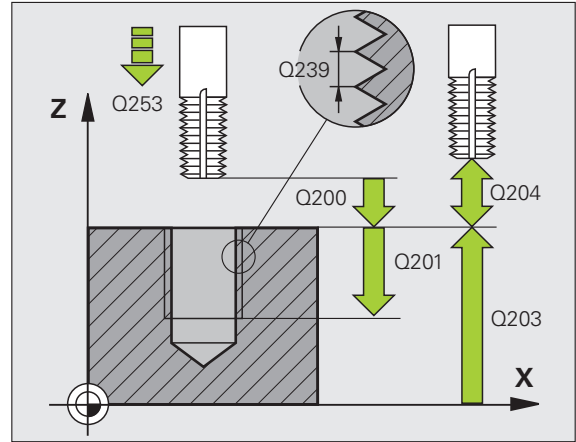
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다 .

사이클 파라미터



- ▶ **지령 직경 Q335:** 나사산의 지령 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **나사산 피치 Q239:** 나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
 + = 오른쪽 방향 나사산
 - = 왼쪽 방향 나사산
 입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **나사산 깊이 Q201(중분):** 공작물 표면과 나사산 루트 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **단계별 나사산 Q355:** 공구가 이동되는 만큼의 나사산 회전 수입니다.
 0 = 나사산 깊이에 대한 단일 360° 나선 라인
 1 = 전체 나사산 길이에 대한 연속 나선 경로
 >1 = 접근 및 후진이 포함된 여러 나선 경로. 각 나선 경로 사이에서 TNC 는 피치를 곱한 Q355 만큼 공구를 보정합니다. 입력 범위 : 0~99999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253:** 공작물로 절입 또는 공작물에서 후퇴시킬 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO.**
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형
 +1 = 상향 밀링
 -1 = 하향 밀링
- ▶ **안전 거리 Q200(중분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO.**



NC 블록

25 CYCL DEF 262 THREAD MILLING

Q335=10 ; 지령 직경

Q239=+1.5 ; 피치

Q201=-20 ; 나사산 깊이

Q355=0 ; 단계별 나사산

Q253=750 ; 예비 가공 속도

Q351=+1 ; 상향가공

Q200=2 ; 안전 거리

Q203=+30 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도



4.7 나사산 밀링 / 카운터싱크 (사이클 263, DIN/ISO: G263, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .

카운터싱크

- 2 공구가 예비 가공 속도로 카운터싱크 깊이에서 안전 거리를 뺀 위치 까지 이동한 다음 카운터싱크 가공속도로 카운터싱크 깊이까지 이동합니다 .
- 3 측면 안전 거리를 입력한 경우 TNC 에서는 즉시 예비 가공 속도로 공구를 카운터싱크 깊이에 배치합니다 .
- 4 그런 다음 TNC 에서는 사용 가능한 공간에 따라 코어 직경에 대한 접선 방향 접근을 수행합니다 . 이 접근은 중심으로부터 접근 방향으로 또는 측면에 대한 사전 위치결정 이동으로 수행되며 원형 경로를 따릅니다 .

정면 카운터싱크

- 5 공구가 예비 가공 속도로 정면의 카운터싱크 깊이까지 이동합니다 .
- 6 공구가 반원 중심으로부터의 보정 없이 정면의 보정 지점으로 이동한 다음 카운터싱크 가공속도로 원형 경로를 따라 이동합니다 .
- 7 공구가 반원에서 홀 중심으로 이동합니다 .

나사산 밀링

- 8 TNC 가 공구를 프로그래밍된 예비 가공 속도로 나사산의 시작 평면 까지 이동합니다 . 시작 평면은 나사산 피치 및 밀링 유형 (상향 또는 하향) 에 따라 결정됩니다 .
- 9 공구가 나선 경로에서 접선 방향을 따라 나사산 직경으로 이동하여 나사산을 360° 나선 이동으로 밀링합니다 .
- 10 그 후에 공구는 접선 방향으로 윤곽에서 후진하여 작업 평면의 시작 점으로 돌아옵니다 .
- 11 사이클이 종료되면 TNC 는 공구를 급속 이송으로 안전 거리까지 또는 프로그래밍된 경우 2 차 안전 거리까지 후퇴시킵니다 .

프로그래밍 시 주의 사항 :



프로그래밍을 수행하기 전에 다음 사항에 유의하십시오 .

작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다 .

작업 방향은 나사산의 사이클 파라미터 깊이 , 정면 카운터싱크 깊이 또는 싱킹 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다 .
작업 방향은 다음과 같은 순서로 정의됩니다 .

첫 번째 : 나사산 깊이

두 번째 : 카운터싱크 깊이

세 번째 : 전면 깊이

깊이 파라미터를 0 으로 프로그래밍하면 TNC 에서는 해당 단계를 실행하지 않습니다 .

공구의 정면에서 카운터싱크를 수행하려면 카운터싱크 깊이를 0 으로 정의합니다 .

나사산 깊이는 최소한 나사산 피치의 1/3 만큼 카운터싱크 깊이보다 작은 값으로 프로그래밍합니다 .



충돌 주의 !

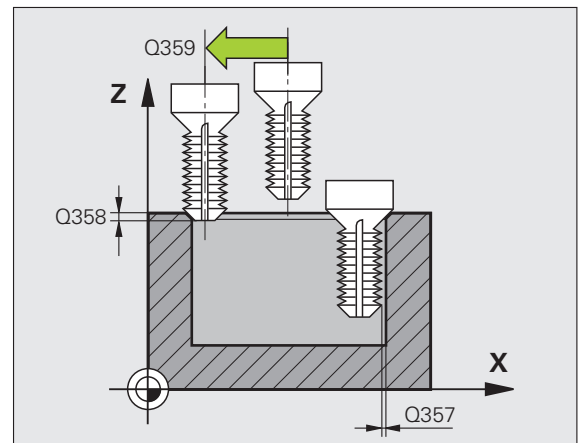
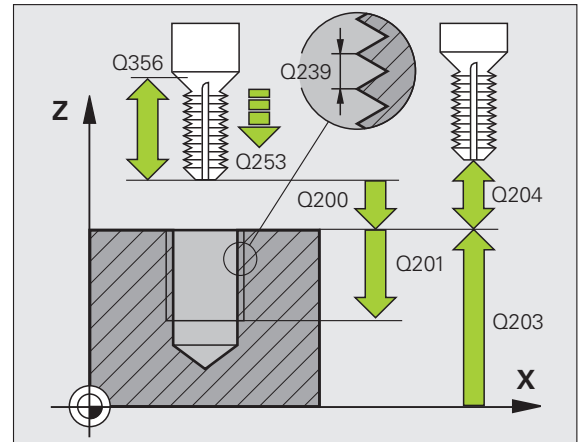
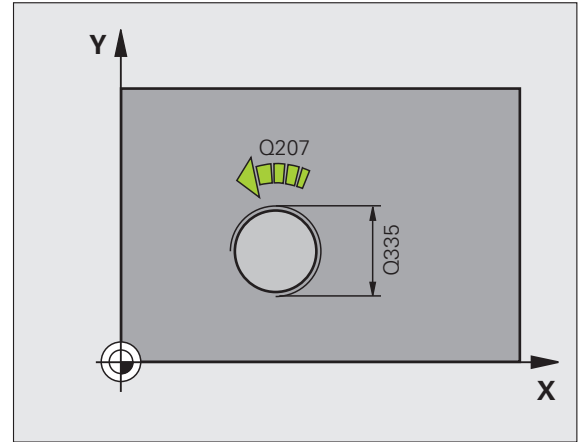
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다 .



사이클 파라미터

- ▶ **지령 직경 Q335:** 나사산의 지령 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **나사산 피치 Q239:** 나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
 + = 오른쪽 방향 나사산
 - = 왼쪽 방향 나사산
 입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **나사산 깊이 Q201(증분):** 공작물 표면과 나사산 루트 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 깊이 Q356(증분):** 공구 점과 공작물의 위쪽 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253:** 공작물로 절입 또는 공작물에서 후퇴시킬 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형
 +1 = 상향 밀링
 -1 = 하향 밀링
- ▶ **안전 거리 Q200(증분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **면가공을 위한 안전 거리 Q357(증분):** 공구 잇날과 홀의 벽 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **전면에서의 깊이 Q358(증분):** 공구 정면에서 카운터싱크를 수행하기 위한 공작물의 상단 표면과 공구 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 보정량 Q359(증분):** TNC가 공구 중심을 홀 중심 반대쪽으로 이동시키는 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 가공속도 Q254:** 카운터싱크 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU.**
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO.**

NC 블록

25 CYCL DEF 263 THREAD MLLNG/CNTSNKG	
Q335=10	; 지령 직경
Q239=+1.5	; 피치
Q201=-16	; 나사산 깊이
Q356=-20	; 카운터싱크 깊이
Q253=750	; 예비 가공 속도
Q351=+1	; 상향가공
Q200=2	; 안전 거리
Q357=0.2	; 측면 간격
Q358=+0	; 전면에서의 깊이
Q359=+0	; 전면 보정량
Q203=+30	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q254=150	; 카운터싱크 가공속도
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도

4.8 나사산 드릴링 / 밀링 (사이클 264, DIN/ISO: G264, 고급 프로그램밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .

드릴링

- 2 공구가 프로그램밍된 절입 이송 속도로 첫 번째 절입 깊이까지 드릴링됩니다 .
- 3 칩 제거를 프로그램밍한 경우 공구는 입력한 후퇴값만큼 후퇴합니다 . 칩 제거를 사용하지 않는 경우 공구는 급속 이송으로 안전 거리까지 이동한 다음 **FMAX** 로 첫 번째 절입 깊이 위의 입력된 시작 위치까지 이동합니다 .
- 4 공구가 프로그램밍된 이송 속도로 다시 진입하며 전진합니다 .
- 5 TNC 는 프로그램밍된 홀 전체 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스 (2-4) 를 반복합니다 .

정면 카운터싱크

- 6 공구가 예비 가공 속도로 정면의 카운터싱크 깊이까지 이동합니다 .
- 7 공구가 반원 중심으로부터의 보정 없이 정면의 보정 지점으로 이동한 다음 카운터싱크 가공속도로 원형 경로를 따라 이동합니다 .
- 8 공구가 반원에서 홀 중심으로 이동합니다 .

나사산 밀링

- 9 TNC 가 공구를 프로그램밍된 예비 가공 속도로 나사산의 시작 평면까지 이동합니다 . 시작 평면은 나사산 피치 및 밀링 유형 (상향 또는 하향) 에 따라 결정됩니다 .
- 10 공구가 나선 경로에서 접선 방향을 따라 나사산 직경으로 이동하여 나사산을 360° 나선 이동으로 밀링합니다 .
- 11 그 후에 공구는 접선 방향으로 윤곽에서 후진하여 작업 평면의 시작점으로 돌아옵니다 .
- 12 사이클이 종료되면 TNC 는 공구를 급속 이송으로 안전 거리까지 또는 프로그램밍된 경우 2 차 안전 거리까지 후퇴시킵니다 .

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

작업 방향은 나사산의 사이클 파라미터 깊이, 정면 카운터 싱크 깊이 또는 싱킹 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다. 작업 방향은 다음과 같은 순서로 정의됩니다.

첫 번째: 나사산 깊이
두 번째: 홀 전체 깊이
세 번째: 전면 깊이

깊이 파라미터를 0 으로 프로그래밍하면 TNC 에서는 해당 단계를 실행하지 않습니다.

나사산 깊이는 최소한 나사산 피치의 1/3 만큼 홀 전체 깊이 보다 작은 값으로 프로그래밍합니다.

**충돌 주의!**

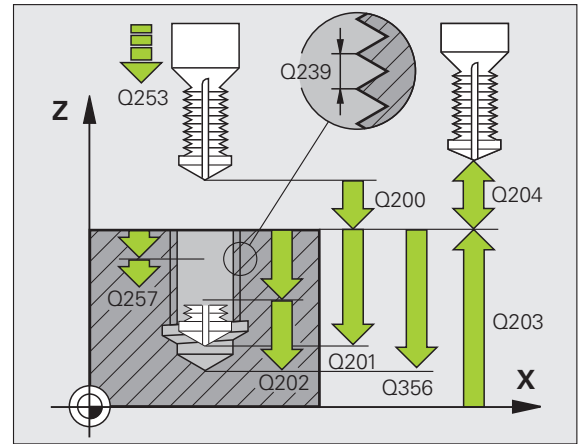
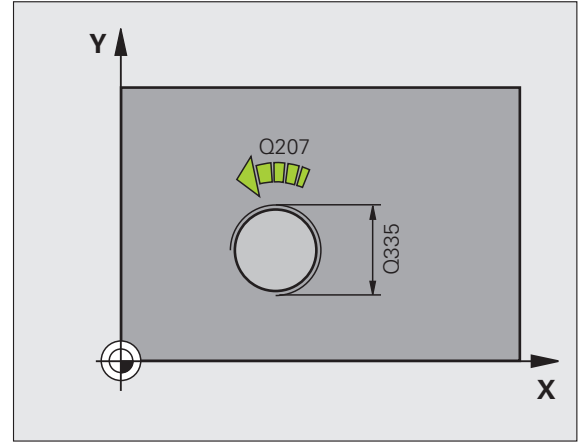
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다.

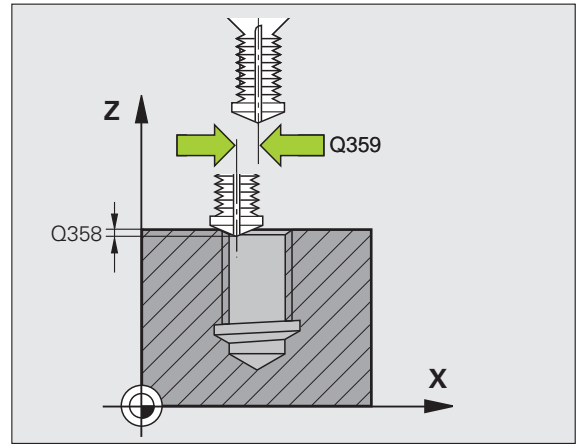


사이클 파라미터

- ▶ **지령 직경 Q335:** 나사산의 지령 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **나사산 피치 Q239:** 나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
 - + = 오른쪽 방향 나사산
 - = 왼쪽 방향 나사산
 입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **나사산 깊이 Q201(증분):** 공작물 표면과 나사산 루트 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **홀 전체 깊이 Q356(증분):** 공작물 표면과 홀 바닥면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253:** 공작물로 절입 또는 공작물에서 후퇴시킬 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형
 - +1 = 상향 밀링
 - 1 = 하향 밀링
- ▶ **절입 깊이 Q202(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 깊이가 절입 깊이의 배수일 필요는 없습니다. 입력 범위 : 0~99999.9999 다음과 같은 경우 TNC 는 한 번의 이동으로 가공 깊이로 이동합니다.
 - 절입 깊이가 깊이와 같은 경우
 - 절입 깊이가 깊이보다 큰 경우
- ▶ **위쪽 전진 정지 거리 Q258(증분):** TNC에서 공구를 홀에서 후퇴시킨 후 다시 현재 절입 깊이로 이동할 때의 급속 이송 위치결정에 대한 안전 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **칩 제거를 위한 진입 깊이 Q257(증분):** TNC 에서 칩 제거를 수행하는 깊이입니다. 0 을 입력하면 칩 제거가 적용되지 않습니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **칩 제거를 위한 후퇴 거리 Q256(증분):** TNC 에서 칩 제거 도중 공구를 후퇴시키는 값입니다. 입력 범위 : 0.1000~99999.9999



- ▶ **전면에서의 깊이 Q358(증분)**: 공구 정면에서 카운터싱크를 수행하기 위한 공작물의 상단 표면과 공구 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 보정량 Q359(증분)**: TNC가 공구 중심을 홀 중심 반대쪽으로 이동시키는 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206**: 드릴링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207**: 밀링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO**.



NC 블록

25 CYCL DEF 264 THREAD DRILLNG/MLNG

Q335=10 ; 지령 직경

Q239=+1.5 ; 피치

Q201=-16 ; 나사산 깊이

Q356=-20 ; 홀 전체 깊이

Q253=750 ; 예비 가공 속도

Q351=+1 ; 상향가공

Q202=5 ; 절입 깊이

Q258=0.2 ; 전진 정지 거리

Q257=5 ; 칩 제거 깊이

Q256=0.2 ; 칩 제거 거리

Q358=+0 ; 전면에서의 깊이

Q359=+0 ; 전면 보정량

Q200=2 ; 안전 거리

Q203=+30 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q206=150 ; 절입 이송 속도

Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도

4.9 나선 나사산 드릴링 / 밀링 (사이클 265, DIN/ISO: G265, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .

정면 카운터싱크

- 2 카운터싱크가 나사산 밀링 전에 수행되는 경우 공구가 카운터싱크 가공속도로 정면의 싱킹 깊이까지 이동합니다 . 카운터싱크가 나사산 밀링 후에 발생하는 경우에는 TNC 에서 공구를 예비 가공 속도로 카운터싱크 깊이까지 이동시킵니다 .
- 3 공구가 반원 중심으로부터의 보정 없이 정면의 보정 지점으로 이동한 다음 카운터싱크 가공속도로 원형 경로를 따라 이동합니다 .
- 4 공구가 반원에서 홀 중심으로 이동합니다 .

나사산 밀링

- 5 공구가 프로그래밍된 예비 가공 속도로 나사산의 시작 평면으로 이동합니다 .
- 6 공구가 나선 이동을 통해 나사산 직경에 접선 방향으로 접근합니다 .
- 7 공구가 나사산 깊이에 도달할 때까지 연속되는 아래쪽 나선 경로로 이동합니다 .
- 8 그 후에 공구는 접선 방향으로 윤곽에서 후진하여 작업 평면의 시작점으로 돌아옵니다 .
- 9 사이클이 종료되면 TNC 는 공구를 급속 이송으로 안전 거리까지 또는 프로그래밍된 경우 2 차 안전 거리까지 후퇴시킵니다 .

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면 시작점 (홀 중심) 의 위치결정 블록에 대해 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

작업 방향은 나사산의 사이클 파라미터 깊이 또는 정면 싱킹 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다. 작업 방향은 다음과 같은 순서로 정의됩니다.

첫 번째: 나사산 깊이

두 번째: 전면 깊이

깊이 파라미터를 0 으로 프로그래밍하면 TNC 에서는 해당 단계를 실행하지 않습니다.

나사산 깊이를 변경하면 TNC 에서 나선 이동의 시작점을 자동으로 변경합니다.

밀링 형식 (상향 / 하향) 은 나사산 (오른쪽 방향 / 왼쪽 방향) 및 공구 회전 방향에 따라 결정되는데, 이는 공구의 방향으로만 작업을 수행할 수 있기 때문입니다.



충돌 주의!

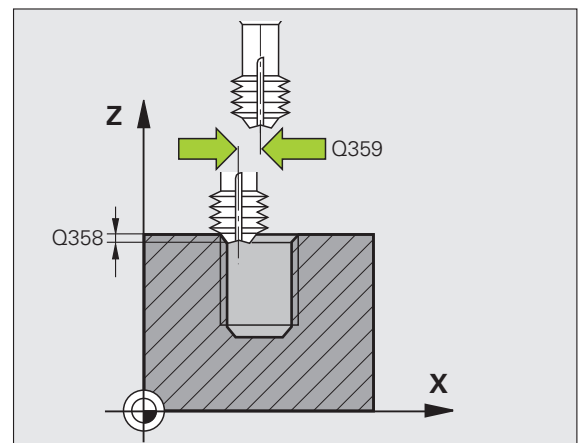
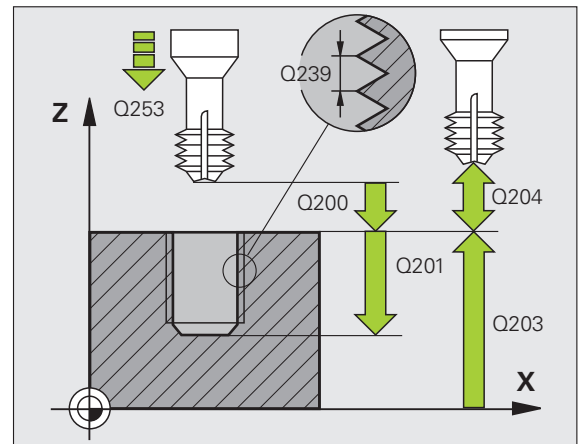
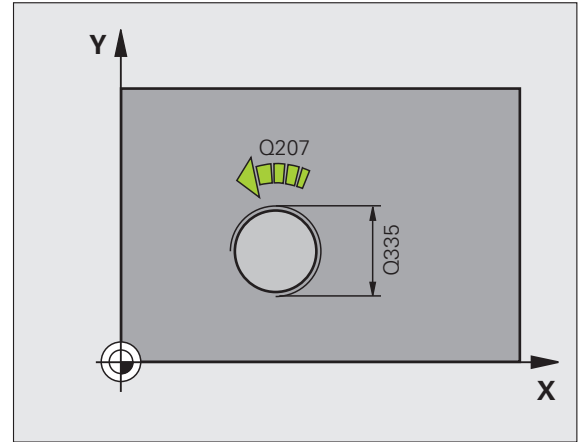
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다.



사이클 파라미터

- ▶ **지령 직경 Q335:** 나사산의 지령 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **나사산 피치 Q239:** 나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
 + = 오른쪽 방향 나사산
 - = 왼쪽 방향 나사산
 입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **나사산 깊이 Q201(증분):** 공작물 표면과 나사산 루트 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253:** 공작물로 절입 또는 공작물에서 후퇴시킬 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.
- ▶ **전면에서의 깊이 Q358(증분):** 공구 정면에서 카운터싱크를 수행하기 위한 공작물의 상단 표면과 공구 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 보정량 Q359(증분):** TNC가 공구 중심을 홀 중심 반대쪽으로 이동시키는 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 Q360:** 모따기 실행
0 = 나사산 가공 전
1 = 나사산 가공 후
- ▶ **안전 거리 Q200(증분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 가공속도 Q254:** 카운터싱크 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU.**
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO.**

NC 블록

25 CYCL DEF 265 HEL. THREAD DRLG/MLG	
Q335=10	; 지령 직경
Q239=+1.5	; 피치
Q201=-16	; 나사산 깊이
Q253=750	; 예비 가공 속도
Q358=+0	; 전면에서의 깊이
Q359=+0	; 전면 보정량
Q360=0	; 카운터싱크
Q200=2	; 안전 거리
Q203=+30	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q254=150	; 카운터싱크 가공속도
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도

4.10 수나사 밀링 (사이클 267, DIN/ISO: G267, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 는 스핀들축의 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 공작물 표면 위의 입력한 안전 거리에 위치결정합니다 .

정면 카운터싱크

- 2 TNC 가 작업 평면의 참조 축에서 보스 중심으로부터 정면의 카운터싱크 시작점으로 이동합니다 . 시작점 위치는 나사산 반경 , 공구 반경 및 피치에 따라 결정됩니다 .
- 3 공구가 예비 가공 속도로 정면의 카운터싱크 깊이까지 이동합니다 .
- 4 공구가 반원 중심으로부터의 보정 없이 정면의 보정 지점으로 이동한 다음 카운터싱크 가공속도로 원형 경로를 따라 이동합니다 .
- 5 공구가 반원에서 시작점으로 이동합니다 .

나사산 밀링

- 6 정면에 이전 카운터싱크가 없는 경우 TNC 가 공구를 시작점에 배치합니다 . 나사산 밀링의 시작점은 정면의 카운터싱크 시작점입니다 .
- 7 공구가 프로그래밍된 예비 가공 속도로 시작 평면까지 이동합니다 . 시작 평면은 나사산 피치의 대수 기호 , 밀링 방법 (상향 또는 하향) 및 단계별 나사산 수를 통해 결정됩니다 .
- 8 공구가 나선 이동을 통해 나사산 직경에 접선 방향으로 접근합니다 .
- 9 나사산 수에 대한 파라미터 설정에 따라 공구가 1 회의 나선 이동 (여러 번의 보정 이동 또는 1 회의 지속적인 이동) 을 통해 나사산을 밀링합니다 .
- 10 그 후에 공구는 접선 방향으로 윤곽에서 후진하여 작업 평면의 시작점으로 돌아옵니다 .
- 11 사이클이 종료되면 TNC 는 공구를 급속 이송으로 안전 거리까지 또는 프로그래밍된 경우 2 차 안전 거리까지 후퇴시킵니다 .

프로그래밍 시 주의 사항:



작업 평면에서 시작점 (보스 중심) 의 위치결정 블록을 반경 보정 **R0** 으로 설정하여 프로그래밍합니다.

정면의 카운터싱크 이전에 필요한 보정량을 미리 결정해야 합니다. 보스 중심에서 공구의 중심으로 이동하는 값 (수정되지 않은 값) 을 입력해야 합니다.

작업 방향은 나사산의 사이클 파라미터 깊이 또는 정면 싱킹 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다. 작업 방향은 다음과 같은 순서로 정의됩니다.

첫 번째: 나사산 깊이

두 번째: 전면 깊이

깊이 파라미터를 0 으로 프로그래밍하면 TNC 에서는 해당 단계를 실행하지 않습니다.

작업 방향은 사이클 파라미터 나사산 깊이의 대수 기호에 따라 결정됩니다.



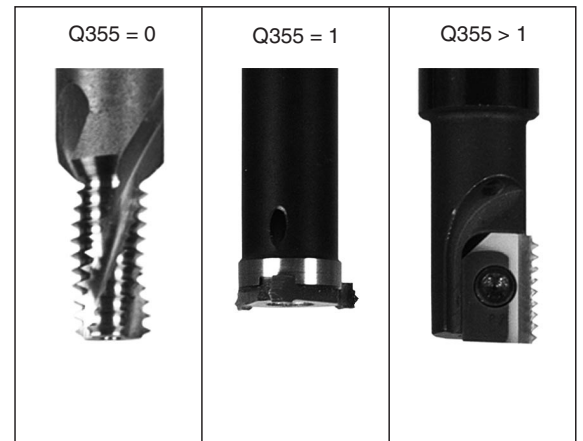
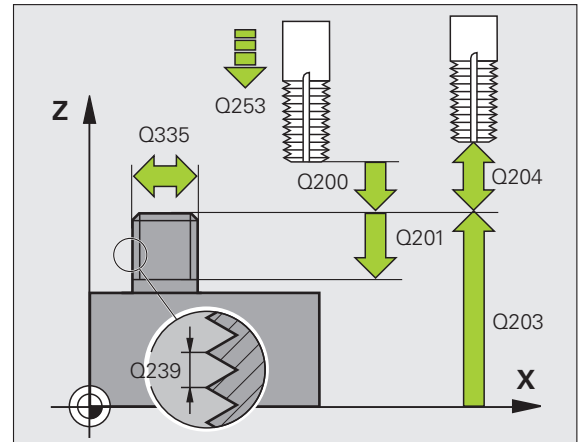
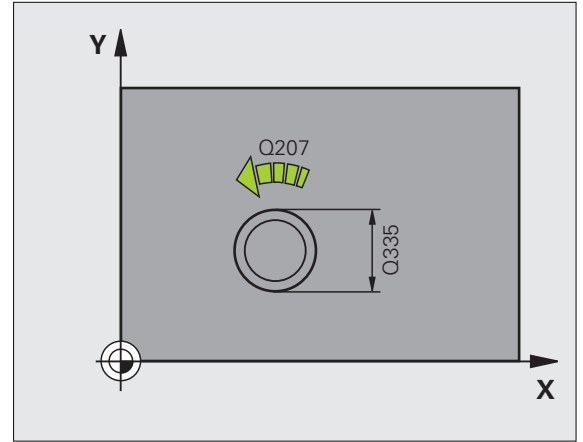
충돌 주의!

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 아래의 안전 거리까지 이동합니다.



- ▶ **지령 직경 Q335:** 나사산의 지령 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **나사산 피치 Q239:** 나사산의 피치입니다. 오른쪽 방향 나사산과 왼쪽 방향 나사산은 대수 기호에 따라 구별됩니다.
 - + = 오른쪽 방향 나사산
 - = 왼쪽 방향 나사산
 입력 범위 : -99.9999~99.9999
- ▶ **나사산 깊이 Q201(증분):** 공작물 표면과 나사산 루트 사이의 거리입니다.
- ▶ **단계별 나사산 Q355:** 공구가 이동되는 만큼의 나사산 회전 수입니다.
 - 0 = 나사산 깊이에 대한 단일 나선 라인
 - 1 = 전체 나사산 길이에 대한 연속 나선 경로
 - >1 = 접근 및 후진이 포함된 여러 나선 경로. 각 나선 경로 사이에서 TNC는 피치를 곱한 Q355 만큼 공구를 보정합니다. 입력 범위 : 0~99999
- ▶ **예비 가공 속도 Q253:** 공작물로 절입 또는 공작물에서 후퇴시킬 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO**.
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형
 - +1 = 상향 밀링
 - 1 = 하향 밀링



- ▶ **안전 거리 Q200(중분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **전면에서의 깊이 Q358(중분)**: 공구 정면에서 카운터싱크를 수행하기 위한 공작물의 상단 표면과 공구 끝 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 보정량 Q359(중분)**: TNC가 공구 중심을 보스 중심 반대쪽으로 이동시키는 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **카운터싱크 가공속도 Q254**: 카운터싱크 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207**: 밀링 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO**.

NC 블록

25 CYCL DEF 267 OUTSIDE THREAD MLLNG	
Q335=10	; 지령 직경
Q239=+1.5	; 피치
Q201=-20	; 나사산 깊이
Q355=0	; 단계별 나사산
Q253=750	; 예비 가공 속도
Q351=+1	; 상향가공
Q200=2	; 안전 거리
Q358=+0	; 전면에서의 깊이
Q359=+0	; 전면 보정량
Q203=+30	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q254=150	; 카운터싱크 가공속도
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도

4.11 프로그래밍 예

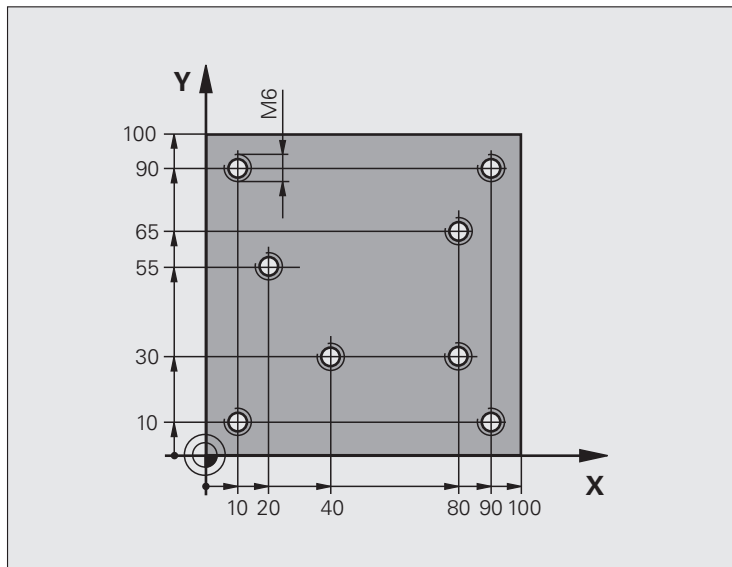
예 : 나사산 밀링

드릴 홀 좌표는 점 테이블 TAB1.PNT에 저장되며 TNC 에서 **CYCL CALL PAT** 를 사용하여 호출합니다 .

공구 반경이 선택되므로 테스트 그래픽에 모든 작업 단계가 표시될 수 있습니다 .

프로그램 순서

- 센터링
- 드릴링
- 탭핑



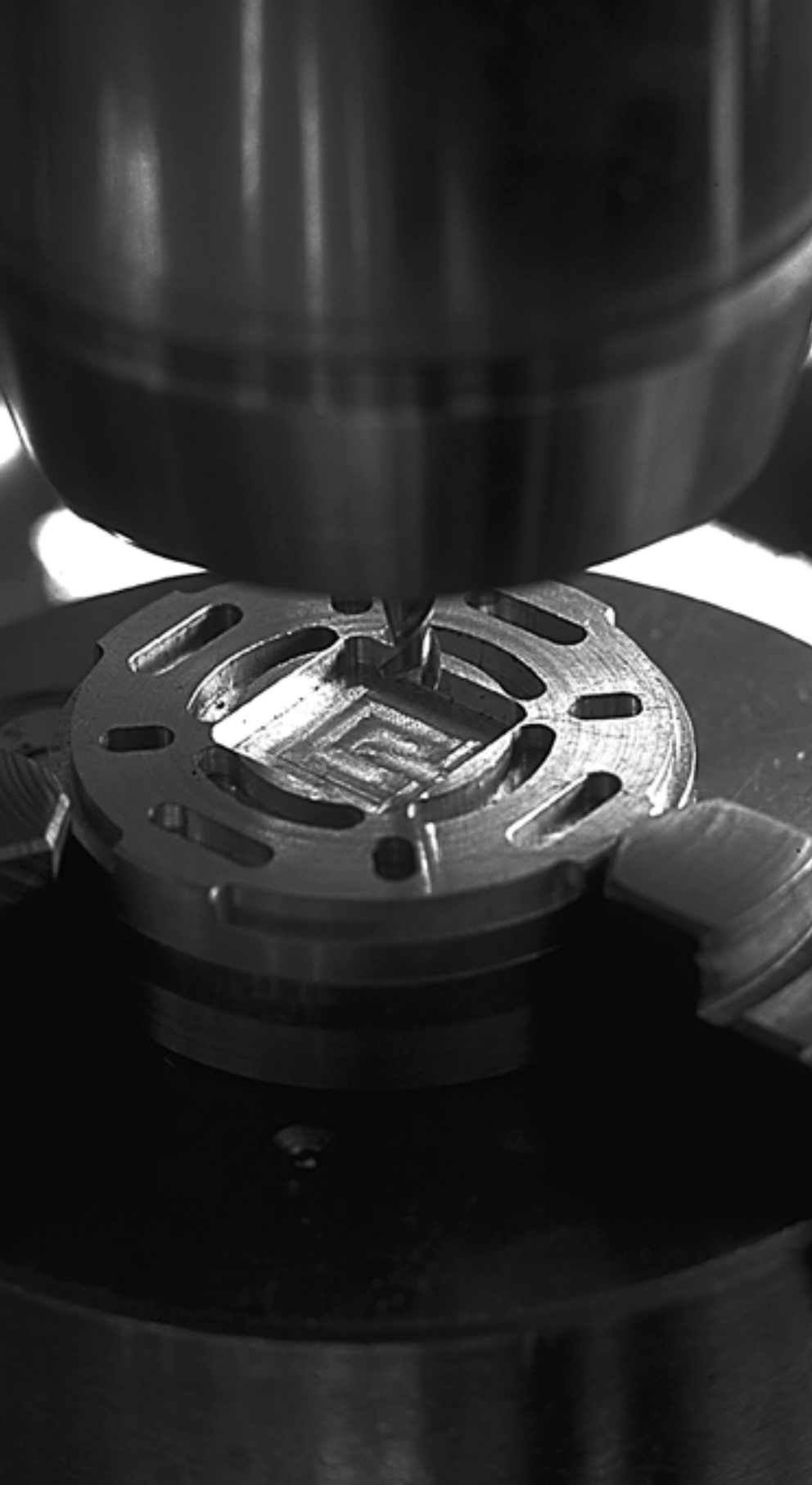
0 BEGIN PGM 1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Y+0	
3 TOOL CALL 1 Z S5000	센터링 드릴의 공구 호출
4 L Z+10 R0 F5000	공구를 안전 높이로 이동 (F 값 입력)
	TNC 에서 매 사이클 후에 안전 높이로 배치
5 SEL PATTERN "TAB1"	점 테이블 정의
6 CYCL DEF 200 DRILLING	사이클 정의 : 센터링
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-2 ; 깊이	
Q206=150 ; 절입 이송 속도	
Q202=2 ; 절입 깊이	
Q210=0 ; 최종점에서 정지시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	여기에 0 을 입력해야 함 (점 테이블에 정의된 대로 적용)
Q204=0 ; 2 차 안전 거리	여기에 0 을 입력해야 함 (점 테이블에 정의된 대로 적용)
Q211=0.2 ; 최저점에서 정지시간	

10 CYCL CALL PAT F5000 M3	TAB1.PNT 점 테이블에 연결된 사이클 호출
	점 간의 이송 속도 : 5000mm/min
11 L Z+100 R0 FMAX M6	공구 후퇴, 공구 변경
12 TOOL CALL 2 Z S5000	공구 호출 : 드릴
13 L Z+10 R0 F5000	공구를 안전 높이로 이동 (F 값 입력)
14 CYCL DEF 200 DRILLING	사이클 정의 : 드릴링
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-25 ; 깊이	
Q206=150 ; 펙킹 이송 속도	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q210=0 ; 최정점에서 정지시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	여기에 0 을 입력해야 함 (점 테이블에 정의된 대로 적용)
Q204=0 ; 2 차 안전 거리	여기에 0 을 입력해야 함 (점 테이블에 정의된 대로 적용)
Q211=0.2 ; 최저점에서 정지시간	
15 CYCL CALL PAT F5000 M3	TAB1.PNT 점 테이블에 연결된 사이클 호출
16 L Z+100 R0 FMAX M6	공구 후퇴, 공구 변경
17 TOOL CALL 3 Z S200	탭에 대한 공구 호출
18 L Z+50 R0 FMAX	공구를 안전 높이로 이동
19 CYCL DEF 206 TAPPING NEW	탭핑에 대한 사이클 정의
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-25 ; 나사산 깊이	
Q206=150 ; 펙킹 이송 속도	
Q211=0 ; 최저점에서 정지시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	여기에 0 을 입력해야 함 (점 테이블에 정의된 대로 적용)
Q204=0 ; 2 차 안전 거리	여기에 0 을 입력해야 함 (점 테이블에 정의된 대로 적용)
20 CYCL CALL PAT F5000 M3	TAB1.PNT 점 테이블에 연결된 사이클 호출
21 L Z+100 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
22 END PGM 1 MM	

점 테이블 TAB1.PNT

TAB1.PNTMM
NRXYZ
0+10+10+0
1+40+30+0
2+90+10+0
3+80+30+0
4+80+65+0
5+90+90+0
6+10+90+0
7+20+55+0
[END]





5

고정 사이클 : 포켓 밀링 /
보스 밀링 / 슬롯 밀링

5.1 기본 사항

개요

TNC 에서는 포켓 , 보스 및 슬롯 가공을 위한 6 개 사이클을 제공합니다 .

사이클	소프트 키	페이지
251 직사각형 포켓 선택적인 가공 작업 및 나선 절입이 포함 된 황삭 / 정삭 사이클		127 페이지
252 원형 포켓 선택적인 가공 작업 및 나선 절입이 포함 된 황삭 / 정삭 사이클		132 페이지
253 슬롯 밀링 선택적인 가공 작업 및 왕복 절입이 포함 된 황삭 / 정삭 사이클		136 페이지
254 원형 슬롯 선택적인 가공 작업 및 왕복 절입이 포함 된 황삭 / 정삭 사이클		141 페이지
256 직사각형 보스 여러 경로가 필요한 경우 스텝오버를 통한 황삭 / 정삭 사이클		146 페이지
257 원형 보스 여러 경로가 필요한 경우 스텝오버를 통한 황삭 / 정삭 사이클		150 페이지

5.2 직사각형 포켓 (사이클 251, DIN/ISO: G251, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

직사각형 포켓을 완전하게 가공하려면 사이클 251 직사각형 포켓을 사용합니다. 사이클 파라미터에 따라 다음과 같은 대체 가공 방법을 사용할 수 있습니다.

- 완전 가공 : 황삭, 바닥 정삭, 측면 정삭
- 황삭 전용
- 바닥 정삭 및 측면 정삭 전용
- 바닥 정삭 전용
- 측면 정삭 전용

황삭

- 1 공구가 포켓 중심의 공작물로 절입하여 첫 번째 절입 깊이로 이동합니다. 파라미터 Q366 을 사용하여 절입 방법을 지정합니다.
- 2 TNC 에서 포켓을 뒤집어 황삭합니다. 이때 중첩 계수 (파라미터 Q370) 및 정삭 여유량 (파라미터 Q368 및 Q369) 을 고려합니다.
- 3 황삭 작업이 종료되면 공구가 포켓 벽에서 멀어지도록 접선 방향으로 옮겨진 다음 현재 펙킹 깊이 위의 안전 거리만큼 이동했다가 급속 이송으로 포켓 중심까지 돌아옵니다.
- 4 프로그래밍된 포켓 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.

정삭

- 5 정삭 여유량이 정의되어 있는 경우 진입이 여러 번 지정되어 있으면 TNC 에서 포켓 벽을 정삭합니다. 포켓 벽에 접선 방향으로 접근합니다.
- 6 TNC 에서 포켓 바닥을 뒤집어 정삭합니다. 포켓 바닥에 접선 방향으로 접근합니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



비활성 공구 테이블에 대해서는 절입 각도를 정의할 수 없기 때문에 항상 수직으로 절입 (Q366=0) 해야 합니다.

가공 평면에서 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 공구를 시작 위치에 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q367(포켓 위치)에 주의하십시오.

TNC 에서는 공구를 공구축에 자동으로 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q204(2 차 안전 거리) 를 참조하십시오.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

사이클이 종료되면 TNC 에서는 공구를 시작 위치로 되돌립니다.

황삭 작업이 종료되면 TNC 에서는 공구를 급속 이송으로 포켓 중심까지 다시 위치결정합니다. 그러면 공구가 현재 팩킹 깊이에서 안전 거리만큼 위에 놓입니다. 칩으로 인해 공구가 고장나지 않도록 안전 거리를 입력합니다.



충돌 주의!

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력하지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

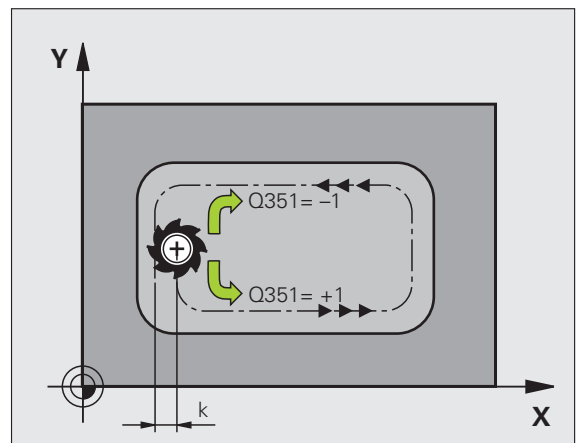
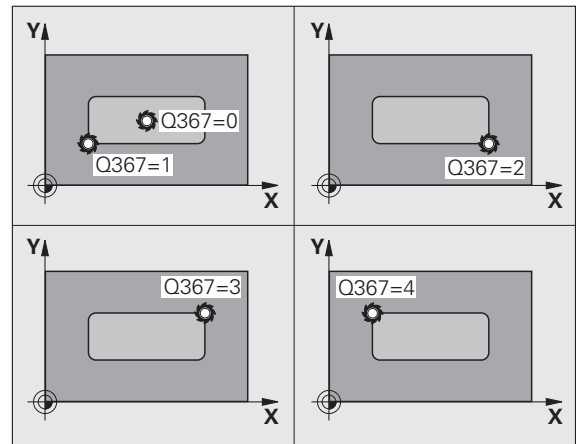
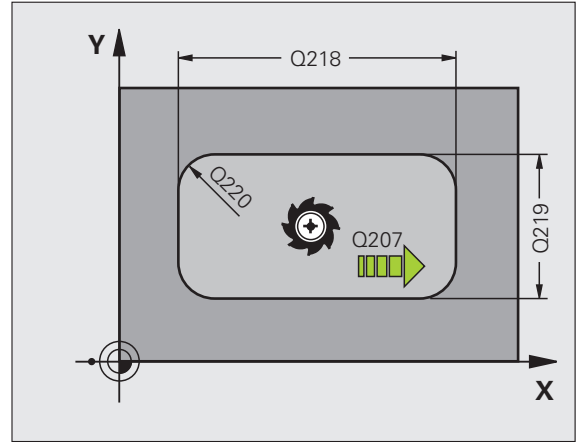
깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

가공 작업 2(정삭 전용) 로 사이클을 호출하면 TNC 에서 급속 이송으로 공구를 포켓 중심에서 첫 번째 절입 깊이까지 위치결정합니다.

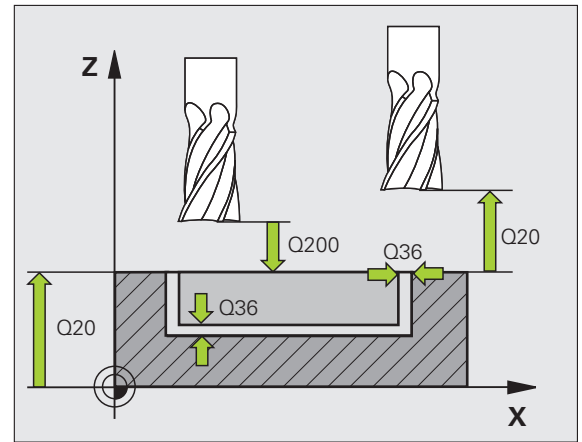
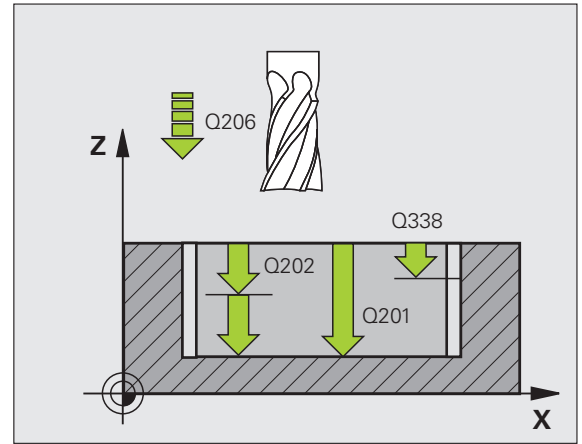
사이클 파라미터



- ▶ **가공 작업 (0/1/2) Q215:** 가공 작업을 정의합니다.
 - 0:** 황삭 및 정삭
 - 1:** 황삭 전용
 - 2:** 정삭 전용
 측면 정삭 및 바닥 정삭은 정삭 여유량 (Q368, Q369) 을 정의한 경우에만 실행됩니다.
- ▶ **1 번째면의 길이 Q218(중분):** 작업 평면의 기준축에 평행한 포켓 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2 번째면의 길이 Q219(중분):** 작업 평면의 보조축에 평행한 포켓 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **코너 반경 Q220:** 포켓 코너의 반경입니다. 여기에 0 을 입력한 경우 TNC 에서 코너 반경과 공구 반경이 동일한 것으로 간주합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q368(중분):** 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **회전 각도 : Q224(절대):** 전체 포켓이 회전하는 각도입니다. 회전 중심은 사이클을 호출할 때 공구가 배치되는 위치입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **포켓 위치 Q367:** 사이클을 호출할 때 공구 위치를 참조하는 포켓 위치입니다.
 - 0:** 공구 위치 = 포켓 중심
 - 1:** 공구 위치 = 왼쪽 아래 코너
 - 2:** 공구 위치 = 오른쪽 아래 코너
 - 3:** 공구 위치 = 오른쪽 위 코너
 - 4:** 공구 위치 = 왼쪽 위 코너
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **상향가공 Q351:** M3을 사용하는 밀링 작업 유형입니다.
 - +1** = 상향 밀링
 - 1** = 하향 밀링



- ▶ **깊이 Q201(중분):** 공작물 표면에서 포켓 아래쪽 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q202(중분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 0 보다 큰 값을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **바닥 정삭 여유량 Q369(중분):** 공구축의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 가공 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **정삭가공시 1회 진입량 Q338(중분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. Q338=0: 1 회 진입 정삭입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q200(중분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 절대 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **경로 중첩 계수 Q370:** Q370 에 공구 반경을 곱하면 스텝오버 계수 k 가 됩니다 . 입력 범위 : 0.1~1.9999.
- ▶ **절입 방법 Q366:** 절입 방법 유형입니다 .
 - 0 = 수직 절입 . TNC 는 공구 테이블에 정의된 절입 각도인 **ANGLE** 에 상관없이 수직으로 절입합니다 .
 - 1 = 나선 절입 . 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE** 은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다 . 그렇지 않으면 TNC 에 오류 메시지가 표시됩니다 .
 - 2 = 왕복 절입 . 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE** 은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다 . 그렇지 않으면 TNC 에서 오류 메시지를 생성합니다 . 왕복 길이는 절입 각도에 따라 달라집니다 . TNC 에서는 공구 직경의 두 배를 최소값으로 사용합니다 .
- ▶ **정삭 이송 속도 Q385:** 측면 및 바닥 정삭 도중 공구의 이송 속도 (mm/min) 입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.

NC 블록

8 CYCL DEF 251 RECTANGULAR POCKET	
Q215=0	; 가공 작업
Q218=80	; 1 번째 면의 길이
Q219=60	; 2 번째 면의 길이
Q220=5	; 코너 반경
Q368=0.2	; 측면 잔삭량
Q224=+0	; 회전 각도
Q367=0	; 포켓 위치
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q351=+1	; 상향가공
Q201=-20	; 깊이
Q202=5	; 절입 깊이
Q369=0.1	; 바닥 잔삭량
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q338=5	; 정삭가공시 1 회 진입량
Q200=2	; 안전 거리
Q203=+0	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q370=1	; 공구 경로 중첩
Q366=1	; 절입
Q385=500	; 정삭 이송 속도
9 L X+50 Y+50 R0 FMAX M3 M99	

5.3 원형 포켓 (사이클 252, DIN/ISO: G252, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

원형 포켓을 완전하게 가공하려면 사이클 252 원형 포켓을 사용합니다. 사이클 파라미터에 따라 다음과 같은 대체 가공 방법을 사용할 수 있습니다.

- 완전 가공 : 황삭, 바닥 정삭, 측면 정삭
- 황삭 전용
- 바닥 정삭 및 측면 정삭 전용
- 바닥 정삭 전용
- 측면 정삭 전용

황삭

- 1 공구가 포켓 중심의 공작물로 절입하여 첫 번째 절입 깊이로 이동합니다. 파라미터 Q366 을 사용하여 절입 방법을 지정합니다.
- 2 TNC 에서 포켓을 뒤집어 황삭합니다. 이때 중첩 계수 (파라미터 Q370) 및 정삭 여유량 (파라미터 Q368 및 Q369) 을 고려합니다.
- 3 황삭 작업이 종료되면 공구가 포켓 벽에서 멀어지도록 접선 방향으로 옮겨진 다음 현재 펙킹 깊이 위의 안전 거리만큼 이동했다가 급속 이송으로 포켓 중심까지 돌아옵니다.
- 4 프로그래밍된 포켓 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.

정삭

- 5 정삭 여유량이 정의되어 있는 경우 진입이 여러 번 지정되어 있으면 TNC 에서 포켓 벽을 정삭합니다. 포켓 벽에 접선 방향으로 접근합니다.
- 6 TNC 에서 포켓 바닥을 뒤집어 정삭합니다. 포켓 바닥에 접선 방향으로 접근합니다.

프로그래밍 시 주의 사항 :



비활성 공구 테이블에 대해서는 절입 각도를 정의할 수 없기 때문에 항상 수직으로 절입 (Q366=0) 해야 합니다.

가공 평면에서 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 공구를 시작 위치 (원 중심) 에 사전 위치결정합니다.

TNC 에서는 공구를 공구축에 자동으로 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q204(2 차 안전 거리) 를 참조하십시오.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

사이클이 종료되면 TNC 에서는 공구를 시작 위치로 되돌립니다.

황삭 작업이 종료되면 TNC 에서는 공구를 급속 이송으로 포켓 중심까지 다시 위치결정합니다. 그러면 공구가 현재 팩킹 깊이에서 안전 거리만큼 위에 놓입니다. 칩으로 인해 공구가 고장나지 않도록 안전 거리를 입력합니다.

**충돌 주의 !**

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

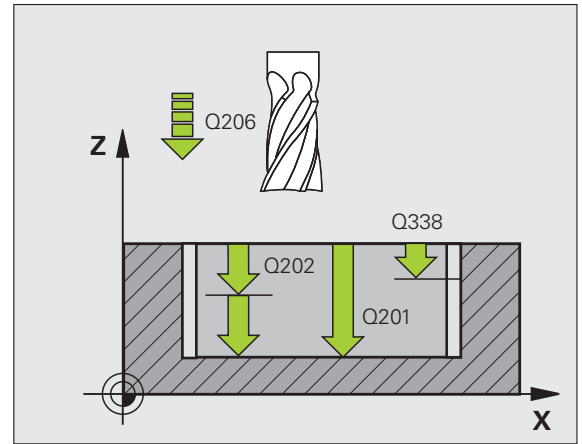
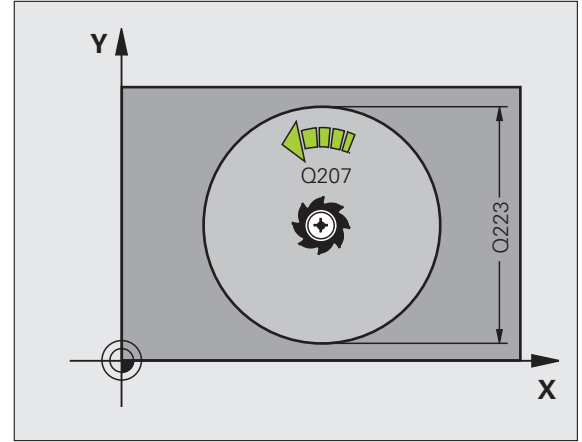
깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

가공 작업 2(정삭 전용) 로 사이클을 호출하면 TNC 에서 급속 이송으로 공구를 포켓 중심에서 첫 번째 절입 깊이까지 위치결정합니다.

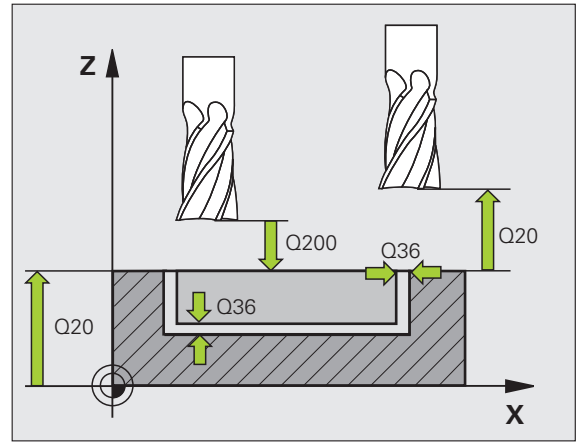


사이클 파라미터

- ▶ **가공 작업 (0/1/2) Q215:** 가공 작업을 정의합니다.
 - 0:** 황삭 및 정삭
 - 1:** 황삭 전용
 - 2:** 정삭 전용
 측면 정삭 및 바닥 정삭은 정삭 여유량 (Q368, Q369) 을 정의한 경우에만 실행됩니다.
- ▶ **원 직경 Q223:** 정삭된 포켓의 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q368(증분):** 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형입니다.
 - +1** = 상향 밀링
 - 1** = 하향 밀링
- ▶ **깊이 Q201(증분):** 공작물 표면에서 포켓 아래쪽 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q202(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 0 보다 큰 값을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **바닥 정삭 여유량 Q369(증분):** 공구축의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 가공 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **정삭가공시 1회 진입량 Q338(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. Q338=0: 1 회 진입 정삭입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **안전 거리 Q200**(증분): 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203**(절대): 공작물 표면의 절대 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204**(증분): 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스펀들축의 좌표입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **경로 중첩 계수 Q370**: Q370 에 공구 반경을 곱하면 스텝오버 계수 k 가 됩니다. 입력 범위: 0.1~1.9999.
- ▶ **절입 방법 Q366**: 절입 방법 유형입니다.
 - 0 = 수직 절입. TNC 는 공구 테이블에 정의된 절입 각도인 **ANGLE** 에 상관없이 수직으로 절입합니다.
 - 1 = 나선 절입. 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE** 은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다. 그렇지 않으면 TNC 에 오류 메시지가 표시됩니다.
- ▶ **정삭 이송 속도 Q385**: 측면 및 바닥 정삭 도중 공구의 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.



NC 블록

8 CYCL DEF 252 CIRCULAR POCKET

Q215=0	; 가공 작업
Q223=60	; 원 직경
Q368=0.2	; 측면 잔삭량
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q351=+1	; 상향가공
Q201=-20	; 깊이
Q202=5	; 절입 깊이
Q369=0.1	; 바닥 잔삭량
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q338=5	; 정삭가공시 1 회 진입량
Q200=2	; 안전 거리
Q203=+0	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q370=1	; 공구 경로 중첩
Q366=1	; 절입
Q385=500	; 정삭 이송 속도

9 L X+50 Y+50 R0 FMAX M3 M99

5.4 슬롯 밀링 (사이클 253, DIN/ISO: G253, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

슬롯을 완전히 가공하려면 사이클 253 을 사용합니다. 사이클 파라미터에 따라 다음과 같은 대체 가공 방법을 사용할 수 있습니다.

- 완전 가공: 황삭, 바닥 정삭, 측면 정삭
- 황삭 전용
- 바닥 정삭 및 측면 정삭 전용
- 바닥 정삭 전용
- 측면 정삭 전용

황삭

- 1 공구는 왼쪽 슬롯 호 중심에서 시작하여 왕복 이동으로 공구 테이블에 정의되어 있는 절입 각도만큼 첫 번째 진입 깊이로 이동합니다. 파라미터 Q366 을 사용하여 절입 방법을 지정합니다.
- 2 TNC 에서 슬롯을 뒤집어 황삭하며, 이때 정삭 여유량 (파라미터 Q368 및 Q369) 을 고려합니다.
- 3 슬롯 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.

정삭

- 4 정삭 여유량이 정의되어 있는 경우 진입이 여러 번 지정되어 있으면 TNC 가 슬롯 벽을 정삭합니다. 오른쪽 슬롯 호에서 접선 방향으로 슬롯 측면에 접근합니다.
- 5 TNC 에서 슬롯 바닥을 뒤집어 정삭합니다. 슬롯 바닥에 접선 방향으로 접근합니다.

프로그래밍 시 주의 사항 :



비활성 공구 테이블에 대해서는 절입 각도를 정의할 수 없기 때문에 항상 수직으로 절입 (Q366=0) 해야 합니다.

가공 평면에서 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 공구를 시작 위치에 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q367(슬롯 위치)에 주의하십시오.

TNC에서는 공구를 공구축에 자동으로 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q204(2 차 안전 거리)를 참조하십시오.

사이클이 종료되면 TNC에서는 공구를 작업 평면의 시작점(슬롯 중심)으로 되돌립니다. 예외: 슬롯 위치를 0 이외의 값으로 정의하면, TNC는 공구축에 있는 공구만 2 차 안전 거리로 위치결정합니다. 이와 같은 경우에는 절대 이송 이동을 사이클 호출 후에 항상 프로그래밍합니다.

사이클 파라미터 DEPTH의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

슬롯 폭이 공구 직경보다 두 배 이상 크면 TNC에서 그에 따라 슬롯을 뒤집어 황삭합니다. 따라서 작은 공구로도 슬롯을 밀링할 수 있습니다.

**충돌 주의!**

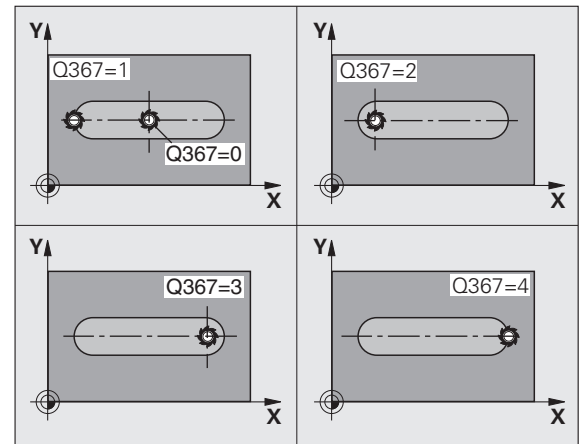
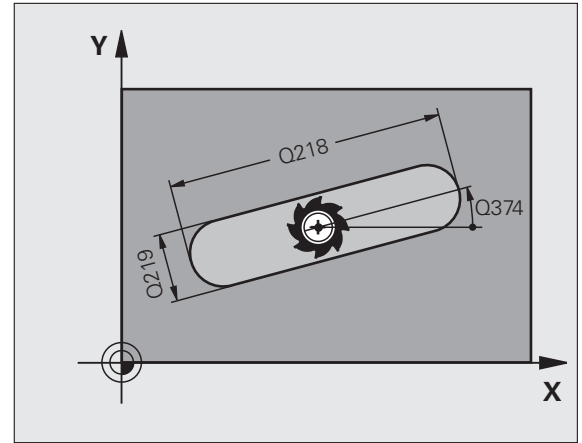
양수 깊이가 입력될 때 TNC에서 오류 메시지를 출력할지(켜짐) 또는 출력하지 않을지(꺼짐)를 기계 파라미터 **displayDepthErr**를 사용하여 정의하십시오.

깊이가 양수로 입력되면 TNC에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

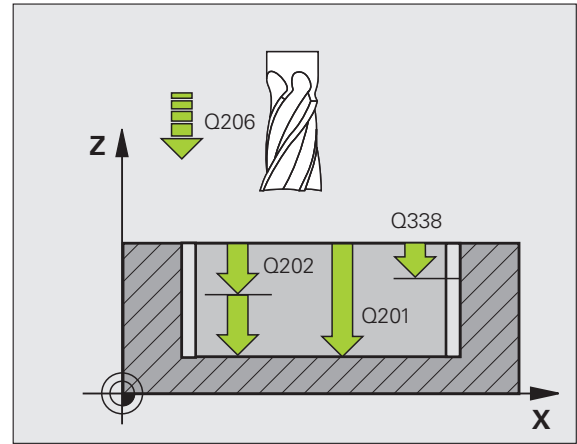
가공 작업 2(정삭 전용)로 사이클을 호출하면 TNC에서 급속 이송으로 공구를 첫 번째 절입 깊이까지 위치결정합니다.



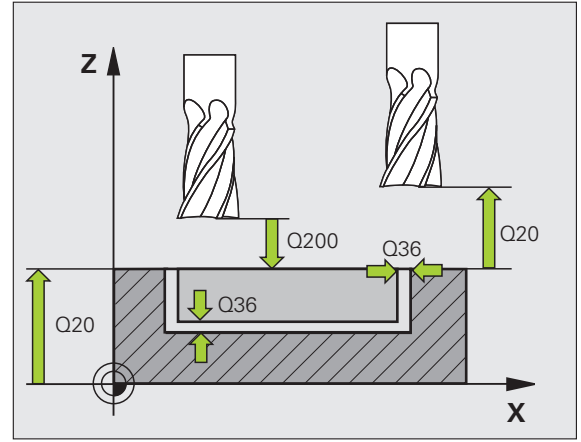
- ▶ **가공 작업 (0/1/2) Q215:** 가공 작업을 정의합니다.
 - 0:** 황삭 및 정삭
 - 1:** 황삭 전용
 - 2:** 정삭 전용
 측면 정삭 및 바닥 정삭은 정삭 여유량 (Q368, Q369) 을 정의한 경우에만 실행됩니다.
- ▶ **슬롯 길이 Q218(작업 평면의 기준축에 평행한 값):** 슬롯의 길이를 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **슬롯 폭 Q219(작업 평면의 보조축에 평행한 값):** 슬롯 폭을 입력합니다. 공구 직경과 동일한 슬롯 폭을 입력하는 경우 TNC에서는 황삭 프로세스 (슬롯 밀링) 만 수행합니다. 황삭용 최대 슬롯 폭 : 공구 직경의 두 배입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q368(증분):** 작업 평면의 정삭 여유량입니다.
- ▶ **회전 각도 Q374(절대):** 전체 슬롯이 회전하는 각도입니다. 회전 중심은 사이클을 호출할 때 공구가 배치되는 위치입니다. 입력 범위 : -360.000~360.000
- ▶ **슬롯 위치 (0/1/2/3/4) Q367:** 사이클을 호출할 때 공구 위치를 참조하는 슬롯의 위치입니다.
 - 0:** 공구 위치 = 슬롯 중심
 - 1:** 공구 위치 = 슬롯의 왼쪽 끝
 - 2:** 공구 위치 = 왼쪽 슬롯 원의 중심
 - 3:** 공구 위치 = 오른쪽 슬롯 원의 중심
 - 4:** 공구 위치 = 슬롯의 오른쪽 끝
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형입니다.
 - +1** = 상향 밀링
 - 1** = 하향 밀링



- ▶ **깊이 Q201(중분):** 공작물 표면에서 슬롯 아래쪽 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q202(중분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 0 보다 큰 값을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **바닥 정삭 여유량 Q369(중분):** 공구축의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 가공 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **정삭가공시 1회 진입량 Q338(중분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. Q338=0: 1회 진입 정삭입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 절대 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 방법 Q366**: 절입 방법 유형입니다.
 - 0 = 수직 절입. TNC는 공구 테이블에 정의된 절입 각도인 **ANGLE** 에 상관없이 수직으로 절입합니다.
 - 1 = 나선 절입. 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE** 은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다. 그렇지 않으면 TNC 에서 오류 메시지를 생성합니다. 공간이 충분한 경우에만 나선 경로로 절입합니다.
 - 2 = 왕복 절입. 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE** 은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다. 그렇지 않으면 TNC 에 오류 메시지가 표시됩니다.
- ▶ **정삭 이송 속도 Q385**: 측면 및 바닥 정삭 도중 공구의 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.



NC 블록

8 CYCL DEF 253 SLOT MILLING

Q215=0	; 가공 작업
Q218=80	; 슬롯 길이
Q219=12	; 슬롯 폭
Q368=0.2	; 측면 잔삭량
Q374=+0	; 회전 각도
Q367=0	; 슬롯 위치
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q351=+1	; 상향가공
Q201=-20	; 깊이
Q202=5	; 절입 깊이
Q369=0.1	; 바닥 잔삭량
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q338=5	; 정삭가공시 1 회 진입량
Q200=2	; 안전 거리
Q203=+0	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q366=1	; 절입
Q385=500	; 정삭 이송 속도
9 L X+50 Y+50 R0 FMAX M3 M99	

5.5 원형 슬롯 (사이클 254, DIN/ISO: G254, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

원형 슬롯을 완전히 가공하려면 사이클 254 를 사용합니다. 사이클 파라미터에 따라 다음과 같은 대체 가공 방법을 사용할 수 있습니다.

- 완전 가공 : 황삭, 바닥 정삭, 측면 정삭
- 황삭 전용
- 바닥 정삭 및 측면 정삭 전용
- 바닥 정삭 전용
- 측면 정삭 전용

황삭

- 1 공구는 슬롯 중심에서 왕복 이동으로 공구 테이블에 정의되어 있는 절입 각도만큼 첫 번째 진입 깊이로 이동합니다. 파라미터 Q366 을 사용하여 절입 방법을 지정합니다.
- 2 TNC 에서 슬롯을 뒤집어 황삭하며, 이때 정삭 여유량 (파라미터 Q368 및 Q369) 을 고려합니다.
- 3 슬롯 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.

정삭

- 4 정삭 여유량이 정의되어 있는 경우 진입이 여러 번 지정되어 있으면 TNC 가 슬롯 벽을 정삭합니다. 슬롯 측면에 접선 방향으로 접근합니다.
- 5 TNC 에서 슬롯 바닥을 뒤집어 정삭합니다. 슬롯 바닥에 접선 방향으로 접근합니다.



비활성 공구 테이블에 대해서는 절입 각도를 정의할 수 없기 때문에 항상 수직으로 절입 (Q366=0) 해야 합니다.

가공 평면에서 반경 보정을 **RO** 으로 설정하여 공구를 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q367(**슬롯 위치 참조 항목**) 을 적절하게 정의합니다.

TNC 에서는 공구를 공구축에 자동으로 사전 위치결정합니다. 파라미터 Q204(2 차 안전 거리) 를 참조하십시오.

사이클이 종료되면 TNC 에서는 공구를 작업 평면의 시작점 (원호 중심) 으로 되돌립니다. 예외: 슬롯 위치를 0 이외의 값으로 정의하면, TNC 는 공구축에 있는 공구만 2 차 안전 거리로 위치결정합니다. 이와 같은 경우에는 절대 이송 이동을 사이클 호출 후에 항상 프로그래밍합니다.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

슬롯 폭이 공구 직경보다 두 배 이상 크면 TNC 에서 그에 따라 슬롯을 뒤집어 황삭합니다. 따라서 작은 공구로도 슬롯을 밀링할 수 있습니다.

사이클 254 원형 슬롯과 사이클 221 을 함께 사용하는 경우에는 슬롯 위치를 0 으로 지정할 수 없습니다.



충돌 주의!

양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (켜짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오.

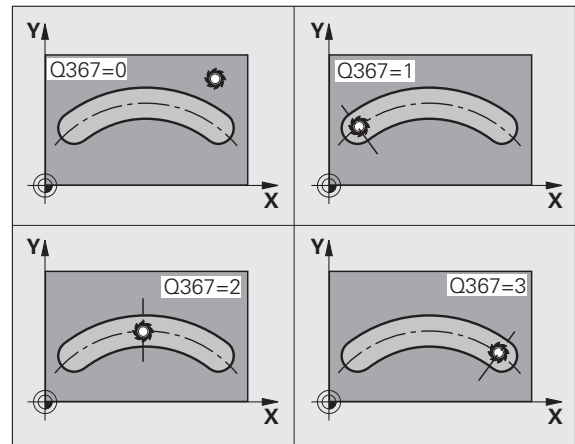
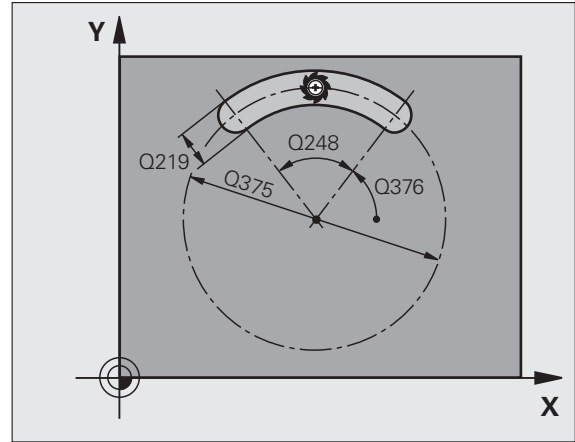
깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다. 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다.

가공 작업 2(정삭 전용) 로 사이클을 호출하면 TNC 에서 급속 이송으로 공구를 첫 번째 절입 깊이까지 위치결정합니다.

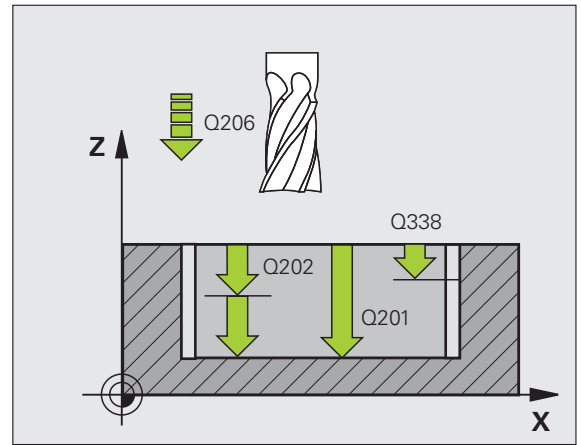
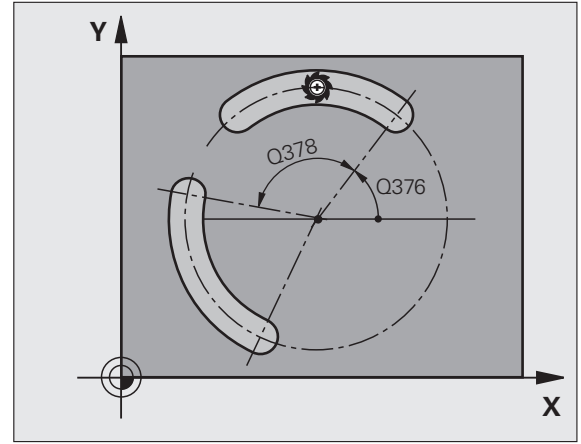
사이클 파라미터



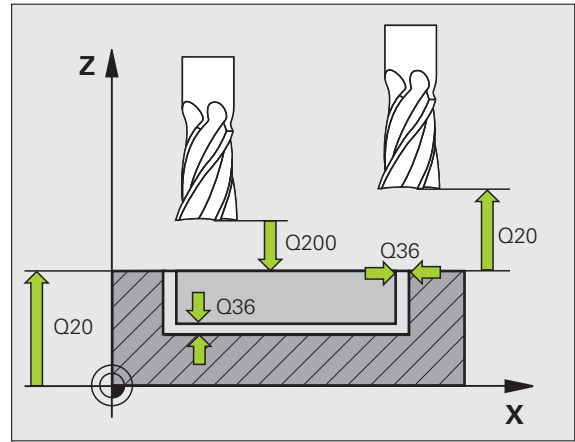
- ▶ **가공 작업 (0/1/2) Q215:** 가공 작업을 정의합니다.
 - 0:** 황삭 및 정삭
 - 1:** 황삭 전용
 - 2:** 정삭 전용
 측면 정삭 및 바닥 정삭은 정삭 여유량 (Q368, Q369) 을 정의한 경우에만 실행됩니다.
- ▶ **슬롯 폭 Q219(작업 평면의 보조축에 평행한 값):** 슬롯 폭을 입력합니다. 공구 직경과 동일한 슬롯 폭을 입력하는 경우 TNC에서는 황삭 프로세스 (슬롯 밀링) 만 수행합니다. 황삭용 최대 슬롯 폭: 공구 직경의 두 배입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q368(증분):** 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **원의 직경 피치 Q375:** 피치 원의 직경을 입력합니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **슬롯 위치 참조 항목 (0/1/2/3) Q367:** 사이클을 호출할 때 공구 위치를 참조하는 슬롯의 위치입니다.
 - 0:** 공구 위치를 고려하지 않습니다. 슬롯 위치는 입력한 피치 원 중심과 시작각에 따라 결정됩니다.
 - 1:** 공구 위치 = 왼쪽 슬롯 원의 중심. 시작각 Q376 은 이 위치를 참조합니다. 입력한 피치 원 중심은 고려하지 않습니다.
 - 2:** 공구 위치 = 중심선의 중심. 시작각 Q376 은 이 위치를 참조합니다. 입력한 피치 원 중심은 고려하지 않습니다.
 - 3:** 공구 위치 = 오른쪽 슬롯 원의 중심. 시작각 Q376 은 이 위치를 참조합니다. 입력한 피치 원 중심은 고려하지 않습니다.
- ▶ **1차축의 중심값 Q216(절대):** 작업 평면의 기준축에 있는 피치 원의 중심입니다. **Q367 = 0 인 경우에만 유효합니다.** 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q217(절대):** 작업 평면의 보조축에 있는 피치 원의 중심입니다. **Q367 = 0 인 경우에만 유효합니다.** 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **시작각 Q376(절대):** 시작점의 극각을 입력합니다. 입력 범위: -360.000~360.000
- ▶ **호길이 Q248(증분):** 슬롯의 호길이를 입력합니다. 입력 범위: 0~360.000



- ▶ **각도 증분 Q378(증분):** 전체 슬롯이 회전하는 각도입니다. 회전의 중심은 피치 원의 중심입니다. 입력 범위: -360.000~360.000
- ▶ **반복 횟수 Q377:** 피치 원에서 수행되는 가공 작업 수입니다. 입력 범위: 1~99999
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형입니다.
+1 = 상향 밀링
-1 = 하향 밀링
- ▶ **깊이 Q201(증분):** 공작물 표면에서 슬롯 아래쪽 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q202(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 0 보다 큰 값을 입력합니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **바닥 정착 여유량 Q369(증분):** 공구축의 정착 여유량입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 가공 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **정삭가공시 1회 진입량 Q338(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. Q338=0: 1 회 진입 정삭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999



- ▶ **안전 거리 Q200(증분)**: 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대)**: 공작물 표면의 절대 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분)**: 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스펀들축의 좌표입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **절입 방법 Q366**: 절입 방법 유형입니다.
 - 0 = 수직 절입. TNC는 공구 테이블에 정의된 절입 각도인 **ANGLE**에 상관없이 수직으로 절입합니다.
 - 1 = 나선 절입. 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE**은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다. 그렇지 않으면 TNC에서 오류 메시지를 생성합니다. 공간이 충분한 경우에만 나선 경로로 절입합니다.
 - 2 = 왕복 절입. 공구 테이블에서 활성 공구의 절입 각도 **ANGLE**은 0 이외의 값으로 정의해야 합니다. 그렇지 않으면 TNC에서 오류 메시지를 생성합니다. 원호에서의 이송 길이가 공구 직경의 최소 3 배 이상인 경우에는 TNC가 왕복 절입만 할 수 있습니다.
- ▶ **정삭 이송 속도 Q385**: 측면 및 바닥 정삭 도중 공구의 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.



NC 블록

8 CYCL DEF 254 CIRCULAR SLOT

Q215=0	; 가공 작업
Q219=12	; 슬롯 폭
Q368=0.2	; 측면 잔삭량
Q375=80	; 피치 원 직경
Q367=0	; 기준 슬롯 위치
Q216=+50	; 1 차축의 중심값
Q217=+50	; 2 차축의 중심값
Q376=+45	; 시작각
Q248=90	; 호길이
Q378=0	; 스텝각
Q377=1	; 작업 수
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q351=+1	; 상향가공
Q201=-20	; 깊이
Q202=5	; 절입 깊이
Q369=0.1	; 바닥 잔삭량
Q206=150	; 절입 이송 속도
Q338=5	; 정삭가공시 1 회 진입량
Q200=2	; 안전 거리
Q203=+0	; 표면 좌표
Q204=50	; 2 차 안전 거리
Q366=1	; 절입
Q385=500	; 정삭 이송 속도

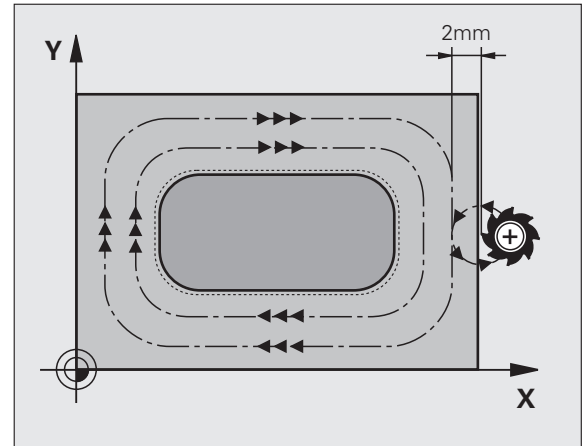
9 L X+50 Y+50 R0 FMAX M3 M99

5.6 직사각형 보스 (사이클 256, DIN/ISO: G256, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

사이클 256 을 사용하여 직사각형 보스를 가공합니다. 공작물 영역의 크기가 가능한 최대 스텝오버 이상인 경우에는 정삭 크기만큼 가공될 때까지 여러 차례의 스텝오버가 수행됩니다.

- 1 공구는 양의 방향 X 축 사이클 시작 위치 (보스 중심) 에서 보스 가공의 시작점으로 이동합니다. 시작 위치는 가공되지 않은 보스의 오른쪽에서 2 mm 거리입니다.
- 2 공구가 2 차 안전 거리에 있는 경우 급속 이송 **FMAX** 로 안전 거리까지 이동한 다음 그곳에서 절입 이송 속도로 첫 번째 절입 깊이까지 이동합니다.
- 3 공구가 반원에서 접선 방향으로 보스 윤곽까지 이동하여 1 회 기계 회전합니다.
- 4 1 회전으로 정삭 크기를 가공할 수 없는 경우, TNC 는 현재 계수로 스텝오버를 수행하고 다시 1 회전하여 가공합니다. TNC 에서는 공작물 영역의 크기, 정삭 크기 및 허용되는 스텝오버를 고려합니다. 정의된 정삭 크기에 이를 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.
- 5 공구는 접선 방향으로 반원의 윤곽에서 후진하여 보스 가공의 시작점으로 이동합니다.
- 6 그런 다음 공구가 다음 절입 깊이까지 절입되고, 이 깊이에서 보스를 가공합니다.
- 7 프로그래밍된 보스 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



가공 평면에서 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 공구를 시작 위치에 사전 위치결정합니다 . 파라미터 Q367(보스 위치) 에 주의하십시오 .

TNC 에서는 공구를 공구축에 자동으로 사전 위치결정합니다 . 파라미터 Q204(2 차 안전 거리) 를 참조하십시오 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .

마지막으로 , 공구가 프로그래밍된 경우 TNC 에서는 해당 공구를 안전 거리 또는 2 차 안전 거리로 다시 이동합니다 .

**충돌 주의 !**

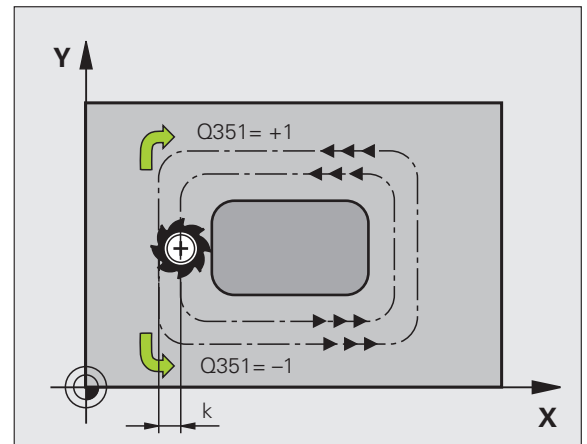
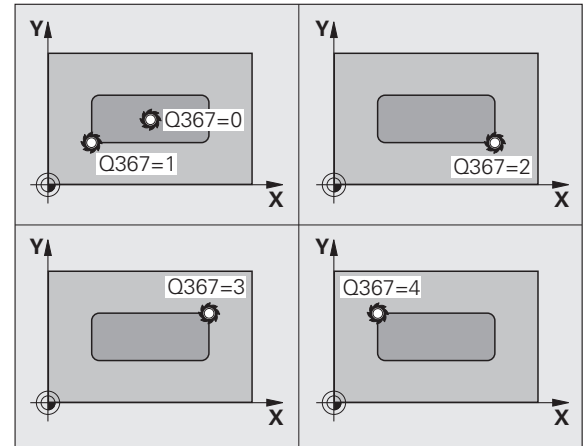
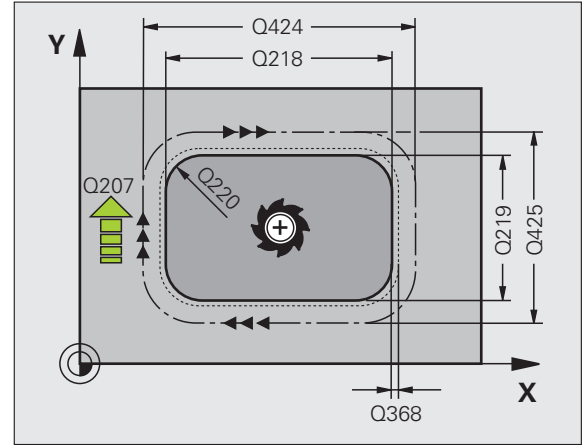
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다 .

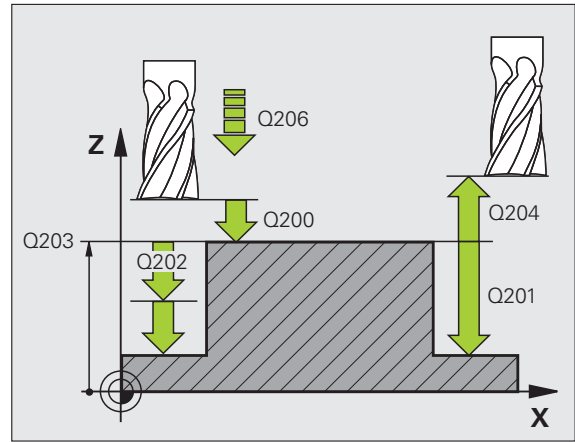
접근 이동을 위해 보스 옆에 충분한 공간을 확보하십시오 .
최소 : 공구 직경 + 2 mm



- ▶ **1 번째 면의 길이 Q218:** 작업 평면의 기준축에 평행한 보스 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 영역 측면 길이 1 Q424:** 작업 평면의 기준축에 평행한 보스 영역의 길이입니다. **1 번째 면의 길이**보다 긴 **공작물 영역 측면 길이 1** 을 입력합니다. 영역 크기 1 과 정삭 크기 1 의 차이가 허용되는 스텝오버 (공구 반경에 경로 중첩 계수 **Q370** 을 곱한 값) 보다 큰 경우, TNC 에서는 여러 차례의 스텝오버를 수행합니다. TNC 에서는 항상 일정한 스텝오버를 계산합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 면의 길이 Q219:** 작업 평면의 보조축에 평행한 보스 길이입니다. **2 번째 면의 길이**보다 긴 **공작물 영역 측면 길이 2** 를 입력합니다. 영역 크기 2 와 정삭 크기 2 의 차이가 허용되는 스텝오버 (공구 반경에 경로 중첩 계수 **Q370** 을 곱한 값) 보다 큰 경우, TNC 에서는 여러 차례의 스텝오버를 수행합니다. TNC 에서는 항상 일정한 스텝오버를 계산합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 영역 측면 길이 2 Q425:** 작업 평면의 보조축에 평행한 보스 영역의 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **코너 반경 Q220:** 보스 코너의 반경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q368(증분):** 가공 후에 남겨지는 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **회전 각도 Q224(절대):** 전체 보스가 회전하는 각도입니다. 회전 중심은 사이클을 호출할 때 공구가 배치되는 위치입니다. 입력 범위 : -360.000~360.000
- ▶ **보스 위치 Q367:** 사이클을 호출할 때 공구 위치를 참조하는 보스 위치입니다.
 - 0:** 공구 위치 = 보스 중심
 - 1:** 공구 위치 = 왼쪽 아래 코너
 - 2:** 공구 위치 = 오른쪽 아래 코너
 - 3:** 공구 위치 = 오른쪽 위 코너
 - 4:** 공구 위치 = 왼쪽 위 코너



- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다 . 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **상향가공 Q351:** M3 을 사용하는 밀링 작업 유형입니다 .
+1 = 상향 밀링
-1 = 하향 밀링
- ▶ **깊이 Q201(중분):** 공작물 표면에서 보스 아래쪽 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q202(중분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다 . 0 보다 큰 값을 입력합니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 가공 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다 . 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **안전 거리 Q200(중분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 절대 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **경로 중첩 계수 Q370:** Q370 에 공구 반경을 곱하면 스텝오버 계수 k 가 됩니다 . 입력 범위 : 0.1~1.9999.



NC 블록

8 CYCL DEF 256 RECTANGULAR STUD

Q218=60 ; 1 번째 면의 길이

Q424=74 ; 공작물 영역 측면 1

Q219=40 ; 2 번째 면의 길이

Q425=60 ; 공작물 영역 측면 2

Q220=5 ; 코너 반경

Q368=0.2 ; 측면 잔삭량

Q224=+0 ; 회전 각도

Q367=0 ; 보스 위치

Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도

Q351=+1 ; 상향가공

Q201=-20 ; 깊이

Q202=5 ; 절입 깊이

Q206=150 ; 절입 이송 속도

Q200=2 ; 안전 거리

Q203=+0 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q370=1 ; 공구 경로 중첩

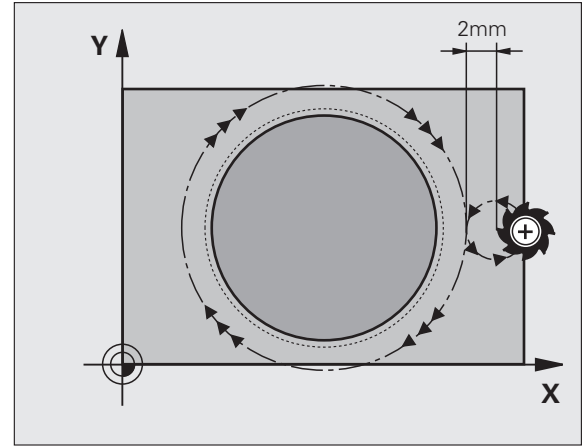
9 L X+50 Y+50 R0 FMAX M3 M99

5.7 원형 보스 (사이클 257, DIN/ISO: G257, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

사이클 257 을 사용하여 원형 보스를 가공합니다. 공작물 영역의 직경이 가능한 최대 스텝오버 이상인 경우에는 정삭 직경만큼 가공될 때까지 여러 차례의 스텝오버가 수행됩니다.

- 1 공구는 양의 방향 X 축 사이클 시작 위치 (보스 중심) 에서 보스가 공의 시작점으로 이동합니다. 시작 위치는 가공되지 않은 보스의 오른쪽에서 2 mm 거리입니다.
- 2 공구가 2 차 안전 거리에 있는 경우 급속 이송 FMAX 로 안전 거리까지 이동한 다음 그곳에서 절입 이송 속도로 첫 번째 절입 깊이까지 이동합니다.
- 3 공구가 반원에서 접선 방향으로 보스 윤곽까지 이동하여 1 회 기계 회전합니다.
- 4 1 회전으로 정삭 직경을 가공할 수 없는 경우, TNC 는 현재 계수로 스텝오버를 수행하고 다시 1 회전하여 가공합니다. TNC 에서는 공작물 영역 직경의 크기, 정삭 직경 및 허용되는 스텝오버를 고려합니다. 정의된 정삭 직경에 이를 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.
- 5 공구는 접선 방향으로 반원의 윤곽에서 후진하여 보스 가공의 시작점으로 이동합니다.
- 6 그런 다음 공구가 다음 절입 깊이까지 절입되고, 이 깊이에서 보스를 가공합니다.
- 7 프로그래밍된 보스 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스가 반복됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



가공 평면에서 반경 보정을 **R0** 으로 설정하여 공구를 시작 위치 (보스 중심) 에 사전 위치결정합니다 .

TNC 에서는 공구를 공구축에 자동으로 사전 위치결정합니다 . 파라미터 Q204(2 차 안전 거리) 를 참조하십시오 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다 .

사이클이 종료되면 TNC 에서는 공구를 시작 위치로 되돌립니다 .

마지막으로 , 공구가 프로그래밍된 경우 TNC 에서는 해당 공구를 안전 거리 또는 2 차 안전 거리로 다시 이동합니다 .

**충돌 주의 !**

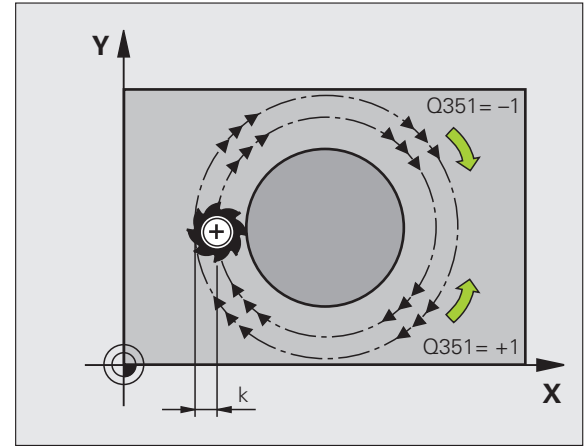
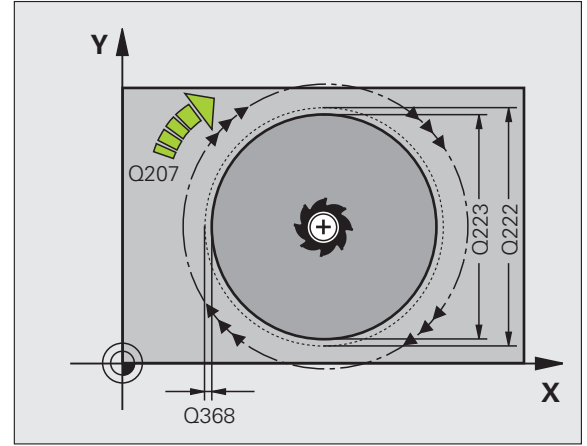
양수 깊이가 입력될 때 TNC 에서 오류 메시지를 출력할지 (꺼짐) 또는 출력하지 않을지 (꺼짐) 를 기계 파라미터 **displayDepthErr** 를 사용하여 정의하십시오 .

깊이가 양수로 입력되면 TNC 에서 사전 위치결정 계산 순서를 바꿉니다 . 이렇게 하면 공구가 공구축에서 급속 이송으로 공작물 표면 **아래**의 안전 거리까지 이동합니다 .

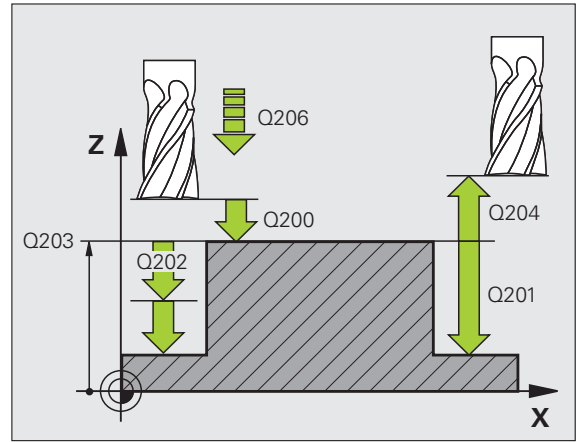
접근 이동을 위해 보스 옆에 충분한 공간을 확보하십시오 .
최소 : 공구 직경 + 2 mm



- ▶ **정삭된 파트 직경 Q223**: 완전히 가공된 보스의 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 영역 직경 Q222**: 공작물 영역의 직경입니다. 정삭 직경보다 큰 공작물 영역 직경을 입력합니다. 공작물 영역 직경과 정삭 직경의 차이가 허용되는 스텝오버 (공구 반경에 경로 중첩 계수 **Q370** 을 곱한 값) 보다 큰 경우, TNC 에서는 여러 차례의 스텝오버를 수행합니다. TNC 에서는 항상 일정한 스텝오버를 계산합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q368 (증분)**: 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207**: 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **상향가공 Q351**: M3 을 사용하는 밀링 작업 유형입니다.
 - +1** = 상향 밀링
 - 1** = 하향 밀링



- ▶ **깊이 Q201(증분):** 공작물 표면에서 보스 아래쪽 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q202(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 0 보다 큰 값을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 가공 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.999, 또는 **FMAX, FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **안전 거리 Q200(증분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 절대 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(증분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **경로 중첩 계수 Q370:** Q370 에 공구 반경을 곱하면 스텝오버 계수 k 가 됩니다. 입력 범위 : 0.1~1.9999.



NC 블록

8 CYCL DEF 257 CIRCULAR STUD

Q223=60 ; 정삭된 파트 직경

Q222=60 ; 공작물 영역 직경

Q368=0.2 ; 측면 잔삭량

Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도

Q351=+1 ; 상향가공

Q201=-20 ; 깊이

Q202=5 ; 절입 깊이

Q206=150 ; 절입 이송 속도

Q200=2 ; 안전 거리

Q203=+0 ; 표면 좌표

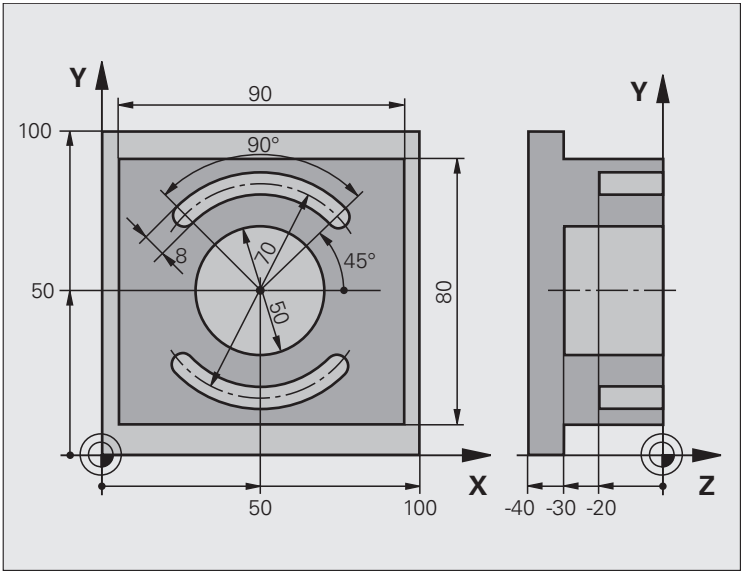
Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q370=1 ; 공구 경로 중첩

9 L X+50 Y+50 R0 FMAX M3 M99

5.8 프로그래밍 예

예 : 밀링 포켓 , 보스 및 슬롯

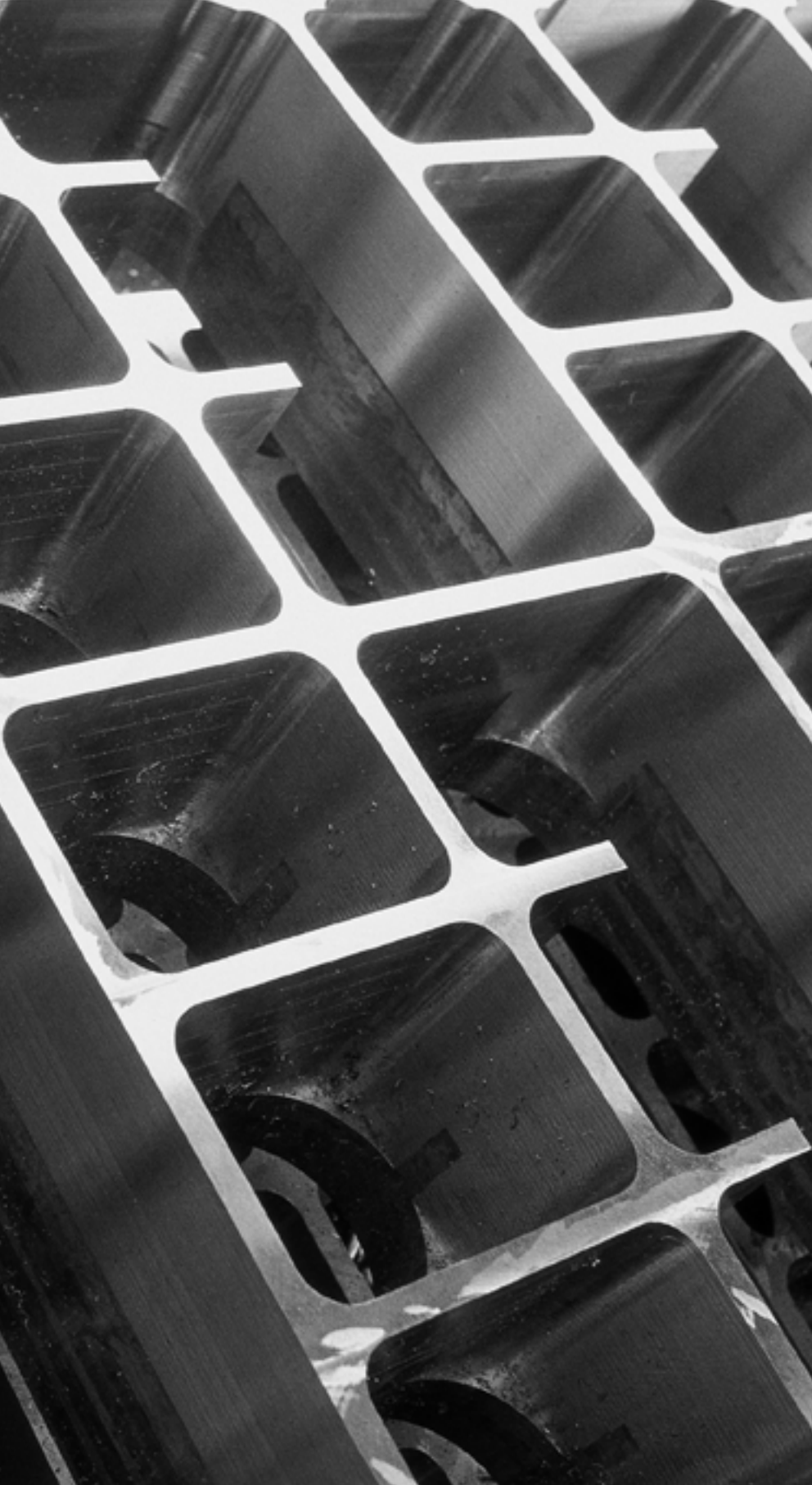


0 BEGIN PGM C210 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S3500	황삭 / 정삭용 공구를 호출합니다 .
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴

5 CYCL DEF 256 RECTANGULAR STUD	외부 윤곽 가공용 사이클 정의
Q218=90 ; 1 번째 면의 길이	
Q424=100 ; 공작물 영역 측면 1	
Q219=80 ; 2 번째 면의 길이	
Q425=100 ; 공작물 영역 측면 2	
Q220=0 ; 코너 반경	
Q368=0 ; 측면 잔삭량	
Q224=0 ; 회전 위치	
Q367=0 ; 보스 위치	
Q207=250 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q351=+1 ; 상향가공	
Q201=-30 ; 깊이	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q206=250 ; 절입 이송 속도	
Q200=2 ; 안전 거리	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=20 ; 2 차 안전 거리	
Q370=1 ; 공구 경로 중첩	
6 L X+50 Y+50 R0 M3 M99	외부 윤곽 가공용 사이클 호출
7 CYCL DEF 252 CIRCULAR POCKET	원형 포켓 밀링 사이클 정의
Q215=0 ; 가공 작업	
Q223=50 ; 원 직경	
Q368=0.2 ; 측면 잔삭량	
Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q351=+1 ; 상향가공	
Q201=-30 ; 깊이	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q369=0.1 ; 바닥 잔삭량	
Q206=150 ; 절입 이송 속도	
Q338=5 ; 정삭가공시 1 회 진입량	
Q200=2 ; 안전 거리	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=50 ; 2 차 안전 거리	
Q370=1 ; 공구 경로 중첩	
Q366=1 ; 절입	
Q385=750 ; 정삭 이송 속도	



8 L X+50 Y+50 R0 FMAX M99	원형 포켓 밀링 사이클 호출
9 L Z+250 R0 FMAX M6	공구 변경
10 TOLL CALL 2 Z S5000	슬로팅 밀 호출
11 CYCL DEF 254 CIRCULAR SLOT	슬롯 사이클 정의
Q215=0 ; 가공 작업	
Q219=8 ; 슬롯 폭	
Q368=0.2 ; 측면 잔삭량	
Q375=70 ; 피치 원 직경	
Q367=0 ; 기준 슬롯 위치	X/Y 에 대한 사전 위치결정 필요하지 않음
Q216=+50 ; 1 차축의 중심값	
Q217=+50 ; 2 차축의 중심값	
Q376=+45 ; 시작각	
Q248=90 ; 호길이	
Q378=180 ; 스텝각	두 번째 슬롯의 시작점
Q377=2 ; 작업 수	
Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q351=+1 ; 상향가공	
Q201=-20 ; 깊이	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q369=0.1 ; 바닥 잔삭량	
Q206=150 ; 절입 이송 속도	
Q338=5 ; 정삭가공시 1 회 진입량	
Q200=2 ; 안전 거리	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=50 ; 2 차 안전 거리	
Q366=1 ; 절입	
12 CYCL CALL FMAX M3	슬롯 사이클 호출
13 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
14 END PGM C210 MM	



6

고정 사이클 : 패턴 정
의



6.1 기본 사항

개요

TNC에서는 점 패턴을 직접 가공할 수 있도록 두 가지 사이클을 제공합니다.

사이클	소프트 키	페이지
220 원형 패턴		159 페이지
221 선형 패턴		162 페이지

사이클 220 과 221 을 다음과 같은 고정 사이클에 조합하여 사용할 수 있습니다.



불규칙한 점 패턴을 가공할 경우 **CYCL CALL PAT** (52 페이지의 "점 테이블" 참조) 를 사용하여 점 테이블을 생성하십시오.

PATTERN DEF 기능 (44 페이지의 "패턴 정의 PATTERN DEF" 참조) 을 사용하면 보다 정규적인 점 패턴을 사용할 수 있습니다.

사이클 200	드릴링
사이클 201	리밍
사이클 202	보링
사이클 203	범용 드릴링
사이클 204	백 보링
사이클 205	범용 팩킹
사이클 206	플로팅 탭 홀더를 사용한 새 탭핑
사이클 207	새 플로팅 탭 홀더를 사용하지 않는 리지드 탭핑
사이클 208	보어 밀링
사이클 209	칩 제거를 사용한 탭핑
사이클 240	센터링
사이클 251	직사각형 포켓
사이클 252	원형 포켓 밀링
사이클 253	슬롯 밀링
사이클 254	원형 슬롯 (사이클 221 과만 조합 가능)
사이클 256	직사각형 보스
사이클 257	원형 보스
사이클 262	나사산 밀링
사이클 263	나사산 밀링 / 카운터싱크
사이클 264	나사산 드릴링 / 밀링
사이클 265	나선 나사산 드릴링 / 밀링
사이클 267	수나사 밀링



6.2 원형 패턴 (사이클 220, DIN/ISO: G220, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 가 급속 이송으로 공구를 현재 위치에서 첫 번째 가공 작업의 시작점까지 이동합니다.

순서 :

- 2 차 안전 거리로 이동합니다 (스핀들 축).
 - 스핀들축의 시작점에 접근합니다.
 - 공작물 표면 (스핀들축) 위의 안전 거리로 이동합니다.
- 2 이 위치에서 TNC 가 마지막으로 정의된 고정 사이클을 실행합니다.
 - 3 공구가 직선 또는 원호에서 다음 가공 작업의 시작점으로 접근합니다. 공구는 안전 거리 또는 2 차 안전 거리에서 정지합니다.
 - 4 모든 가공 작업을 실행할 때까지 이 프로세스 (1-3) 가 반복됩니다.

프로그래밍 시 주의 사항:

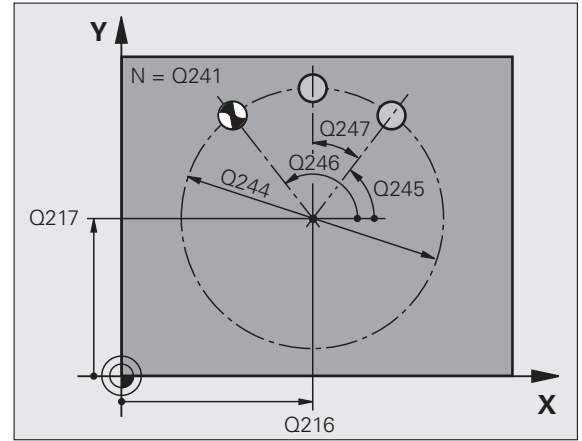


사이클 220 은 정의 활성 사이클이므로 마지막으로 정의된 고정 사이클을 자동으로 호출합니다.

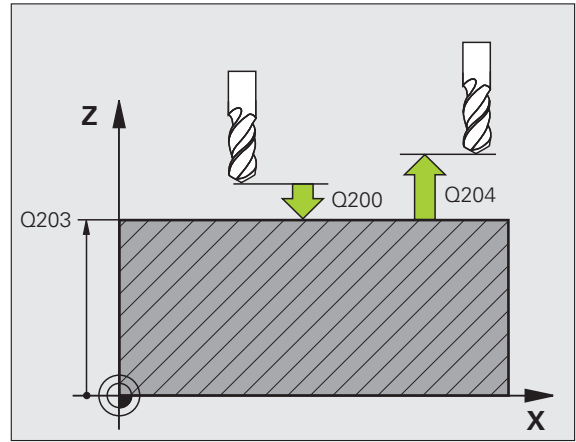
사이클 220 을 고정 사이클 200-209 와 251-267 중 하나와 조합하는 경우 사이클 220 에서 정의한 안전 거리, 공작물 표면 및 2 차 안전 거리가 선택한 고정 사이클에 적용됩니다.



- ▶ **1차축의 중심값 Q216(절대):** 작업 평면의 기준축에 있는 피치 원의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q217(절대):** 작업 평면의 보조축에 있는 피치 원의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **원의 직경 피치 Q244:** 피치 원의 직경입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **시작각 Q245(절대):** 작업 평면의 기준축과 피치 원의 첫 번째 가공 작업 시작점 사이의 각도입니다. 입력 범위: -360.000~360.000
- ▶ **정지각 Q246(절대):** 작업 평면의 기준축과 피치 원의 마지막 가공 작업 시작점 사이의 각도로, 완전한 원에는 적용되지 않습니다. 정지각과 시작각에 대해 같은 값을 입력해서는 안 됩니다. 정지각을 시작각보다 크게 입력하면 가공은 반시계 방향으로 수행되며 그 반대의 경우에는 가공이 시계 방향으로 수행됩니다. 입력 범위: -360.000~360.000
- ▶ **스텝각 Q247(증분):** 피치 원에서 두 가공 작업 간의 각도입니다. 각도 스텝을 0으로 입력하면 TNC는 시작각과 정지각 및 패턴 반복 수를 통해 각도 스텝을 계산합니다. 0 이외의 값을 입력하는 경우에는 정지각이 고려되지 않습니다. 각도 스텝의 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 (- = 시계 방향). 입력 범위: -360.000~360.000
- ▶ **반복 횟수 Q241:** 피치 원에서 수행되는 가공 작업 수입니다. 입력 범위: 1~99999



- ▶ **안전 거리 Q200**(증분): 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203**(절대): 공작물 표면의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204**(증분): 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스펀들축의 좌표입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이동 Q301**: 각 가공 프로세스 간에 공구가 이동하는 방식에 대한 정의입니다.
 - 0: 작업 간에 안전 거리로 이동합니다.
 - 1: 가공 작업 간에 2차 안전 거리로 이동합니다.
- ▶ **이송 유형? 선=0/ 호=1 Q365**: 각 가공 작업 간 공구가 이동할 때 사용하는 경로 기능의 정의입니다.
 - 0: 작업 사이를 직선으로 이동합니다.
 - 1: 작업 사이를 피치 원으로 이동합니다.



NC 블록

53 CYCLE DEF 220 POLAR PATTERN

Q216=+50 ; 1 차축의 중심값

Q217=+50 ; 2 차축의 중심값

Q244=80 ; 피치 원 직경

Q245=+0 ; 시작각

Q246=+360; 정지각

Q247=+0 ; 스텝각

Q241=8 ; 작업 수

Q200=2 ; 안전 거리

Q203=+30 ; 표면 좌표

Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q301=1 ; 안전 거리로 이동

Q365=0 ; 이송 유형

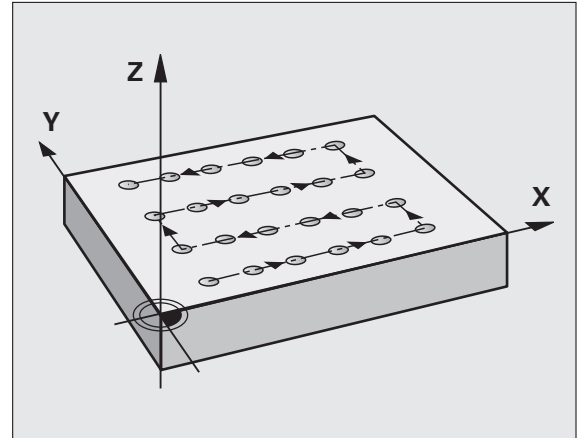
6.3 선형 패턴 (사이클 221, DIN/ISO: G221, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC가 자동으로 공구를 현재 위치에서 첫 번째 가공 작업의 시작점으로 이동합니다.

순서:

- 2차 안전 거리로 이동합니다 (스핀들 축).
 - 스핀들축의 시작점에 접근합니다.
 - 공작물 표면 (스핀들축) 위의 안전 거리로 이동합니다.
- 2 이 위치에서 TNC가 마지막으로 정의된 고정 사이클을 실행합니다.
 - 3 공구가 양의 기준축 방향으로 안전 거리 또는 2차 안전 거리에 있는 다음 가공 작업의 시작점에 접근합니다.
 - 4 첫 번째 행의 모든 가공 작업을 실행할 때까지 이 프로세스 (1-3)가 반복됩니다. 공구는 첫 번째 행의 마지막 점 위에 배치됩니다.
 - 5 이어서 공구가 가공 작업을 수행하는 두 번째 행의 마지막 점으로 이동합니다.
 - 6 해당 위치에서 공구는 음의 기준축 방향으로 다음 가공 작업의 시작점에 접근합니다.
 - 7 두 번째 행의 모든 가공 작업을 실행할 때까지 이 프로세스 (6)가 반복됩니다.
 - 8 그런 다음 공구는 다음 행의 시작점으로 이동합니다.
 - 9 왕복 이동을 통해 모든 후속 행이 처리됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 221은 DEF 활성 사이클이므로 마지막으로 정의된 고정 사이클을 자동으로 호출합니다.

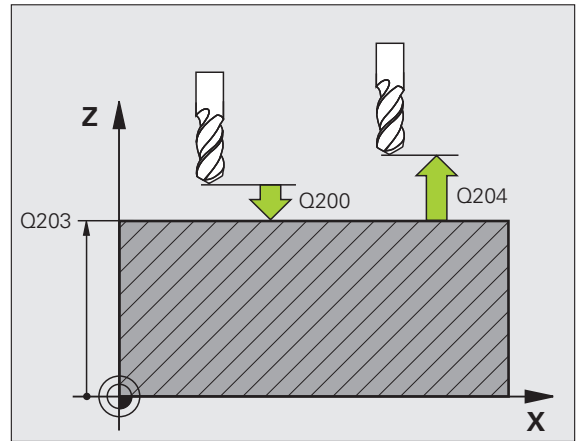
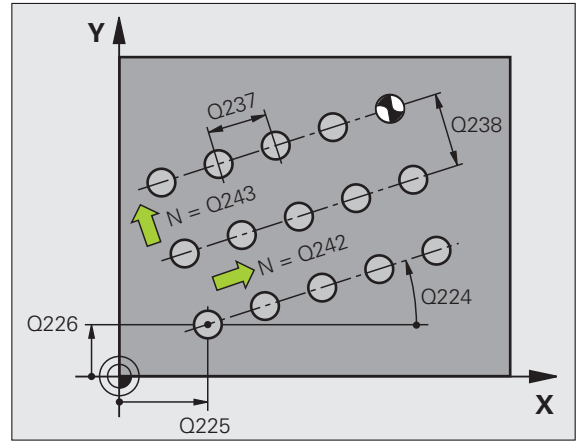
사이클 221을 고정 사이클 200-209와 251-267 중 하나와 조합하는 경우 사이클 221에서 정의한 안전 거리, 공작물 표면 및 2차 안전 거리가 선택한 고정 사이클에 적용됩니다.

사이클 254 원형 슬롯과 사이클 221을 함께 사용하는 경우에는 슬롯 위치를 0으로 지정할 수 없습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축 시작점의 좌표 Q225(절대):** 작업 평면의 기준축에 있는 시작점 좌표입니다.
- ▶ **2차축 시작점의 좌표 Q226(절대):** 작업 평면의 보조축에 있는 시작점 좌표입니다.
- ▶ **1차축의 간격 Q237(중분):** 한 선에 있는 각 점 사이의 간격입니다.
- ▶ **2차축의 간격 Q238(중분):** 각 선 간의 간격입니다.
- ▶ **열 수 Q242:** 행의 가공 작업 수입니다.
- ▶ **라인 수 Q243:** 경로의 수입니다.
- ▶ **회전 위치 Q224(절대):** 전체 패턴이 회전하는 각도입니다. 회전 중심은 시작점입니다.
- ▶ **안전 거리 Q200(중분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다.
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q203(절대):** 공작물 표면의 좌표입니다.
- ▶ **2차 안전 거리 Q204(중분):** 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다.
- ▶ **안전 높이로 이동 Q301:** 각 가공 프로세스 간에 공구가 이동하는 방식에 대한 정의입니다.
 - 0:** 작업 간에 안전 거리로 이동합니다.
 - 1:** 가공 작업 간에 2차 안전 거리로 이동합니다.



NC 블록

54 CYCL DEF 221 CARTESIAN PATTERN

Q225=+15 ; 1 차축 시작점의 좌표

Q226=+15 ; 2 차축 시작점의 좌표

Q237=+10 ; 1 차축의 간격

Q238=+8 ; 2 차축의 간격

Q242=6 ; 열 수

Q243=4 ; 라인 수

Q224=+15 ; 회전 위치

Q200=2 ; 안전 거리

Q203=+30 ; 표면 좌표

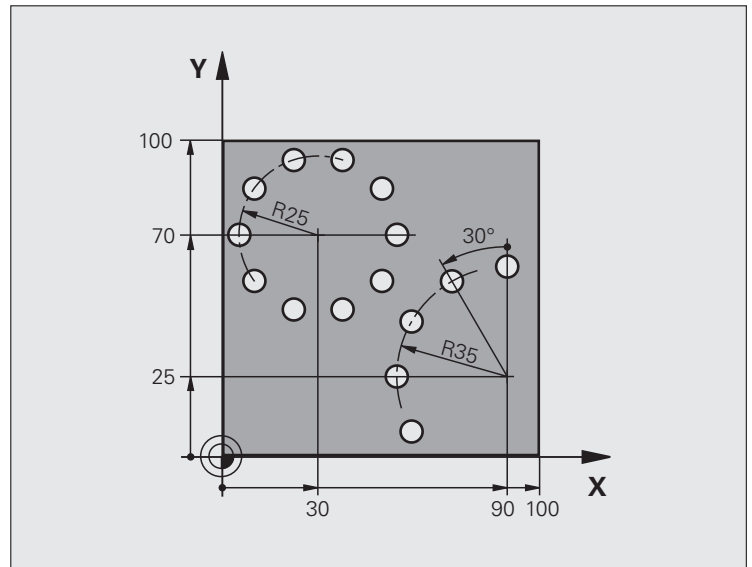
Q204=50 ; 2 차 안전 거리

Q301=1 ; 안전 거리로 이동



6.4 프로그래밍 예

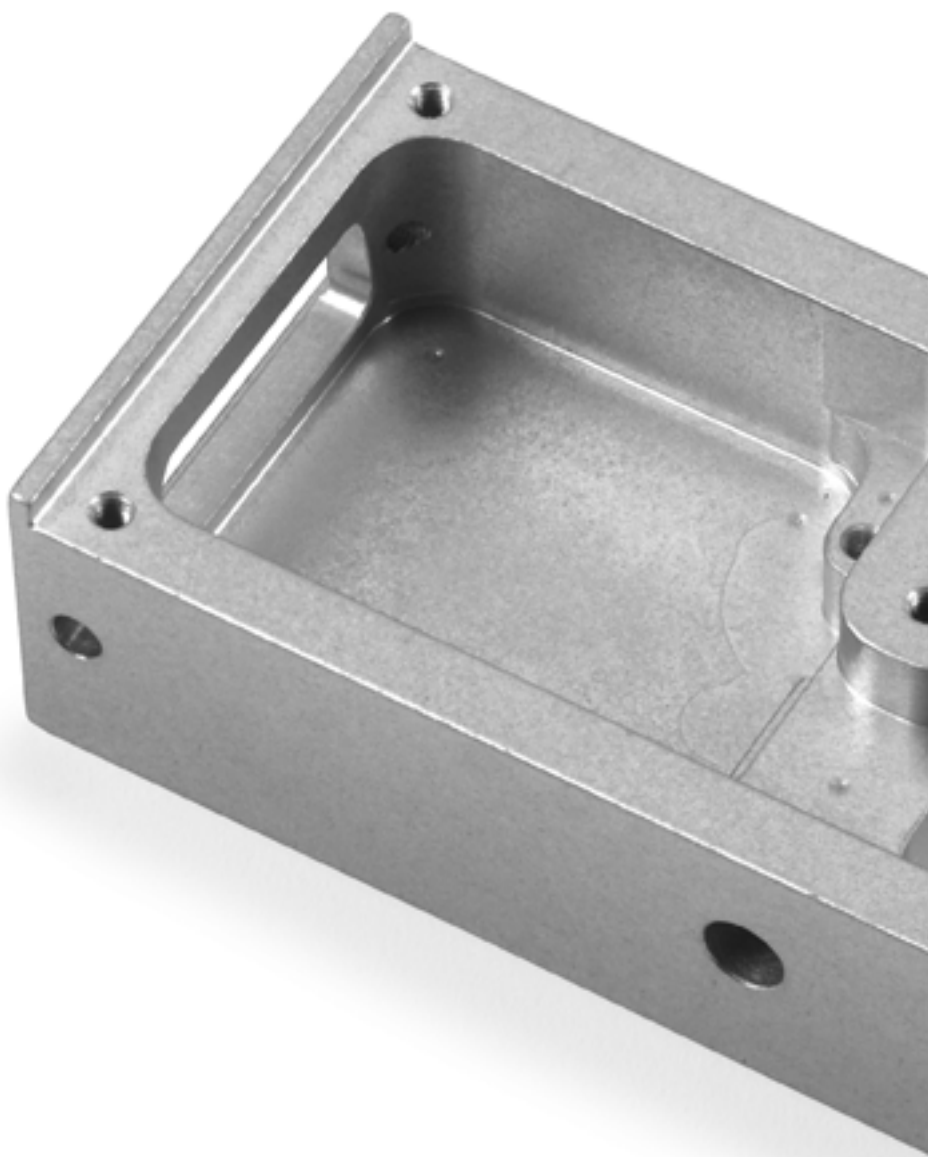
예 : 원형 홀 패턴



0 BEGIN PGM PATTERN MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S3500	공구 호출
4 L Z+5 R0 FMAX M3	공구 후퇴
5 CYCL DEF 200 DRILLING	사이클 정의 : 드릴링
Q200=2 ; 안전 거리	
Q201=-15 ; 깊이	
Q206=250 ; 절입 이송 속도	
Q202=4 ; 절입 깊이	
Q210=0 ; 정지 시간	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=0 ; 2 차 안전 거리	
Q211=0.25 ; 최저점에서 정지시간	

6 CYCLE DEF 220 극 패턴	원형 패턴 1 에 대한 사이클을 정의합니다. CYCL 200 이 자동으로 호출됩니다.
Q216=+30 ;1 차축의 중심값	Q200, Q203 및 Q204 는 사이클 220 에 정의된 대로 적용할 수 있습니다.
Q217=+70 ;2 차축의 중심값	
Q244=50 ; 피치 원 직경	
Q245=+0 ; 시작각	
Q246=+360; 정지각	
Q247=+0 ; 스텝각	
Q241=10 ; 수량	
Q200=2 ; 안전 거리	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=100 ;2 차 안전 거리	
Q301=1 ; 안전 거리로 이동	
Q365=0 ; 이송 유형	
7 CYCLE DEF 220 POLAR PATTERN	원형 패턴 2 에 대한 사이클을 정의합니다. CYCL 200 이 자동으로 호출됩니다.
Q216=+90 ;1 차축의 중심값	Q200, Q203 및 Q204 는 사이클 220 에 정의된 대로 적용할 수 있습니다.
Q217=+25 ;2 차축의 중심값	
Q244=70 ; 피치 원 직경	
Q245=+90 ; 시작각	
Q246=+360; 정지각	
Q247=30 ; 스텝각	
Q241=5 ; 수량	
Q200=2 ; 안전 거리	
Q203=+0 ; 표면 좌표	
Q204=100 ;2 차 안전 거리	
Q301=1 ; 안전 거리로 이동	
Q365=0 ; 이송 유형	
8 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
9 END PGM PATTERN MM	





7

고정 사이클 : 윤곽 포
켓

7.1 SL 사이클

기본 사항

SL 사이클을 사용하면 최대 12 개의 하위 윤곽 (포켓 또는 아일랜드) 을 조합하여 복잡한 윤곽을 형성할 수 있습니다. 개별 하위 윤곽은 서브프로그램에서 정의합니다. TNC에서는 사용자가 사이클 14 윤곽 지오메트리에서 입력하는 하위 윤곽 (서브프로그램 번호) 에서 전체 윤곽을 계산합니다.



사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량은 제한되어 있습니다. 하나의 사이클에서 최대 16384 개의 윤곽 요소를 프로그래밍할 수 있습니다.

SL 사이클은 포괄적이며 복잡한 내부 계산을 수행할 뿐 아니라 그 결과로 생성되는 가공 작업도 수행합니다. 안전상의 이유로 항상 가공 전에 그래픽 프로그램 테스트를 실행해야 합니다. 이렇게 하면 TNC에서 계산한 프로그램을 통해 원하는 결과를 얻을 수 있는지 여부를 손쉽게 확인할 수 있습니다.

서브프로그램 특징

- 좌표를 변환할 수 있습니다. 좌표가 하위 윤곽 내에서 프로그래밍된 경우에는 다음 서브프로그램에서도 적용되지만 사이클 호출 후에 좌표를 재설정할 필요는 없습니다.
- TNC에서는 이송 속도 F 및 보조 기능 M 을 무시합니다.
- TNC 는 반경 보정 RR 을 사용하여 윤곽을 시계 방향으로 가공하는 경우와 같이 공구 경로가 윤곽 내부에 있으면 포켓을 인식합니다.
- 그리고 반경 보정 RL 을 사용하여 윤곽을 시계 방향으로 가공하는 경우와 같이 공구 경로가 윤곽 외부에 있으면 아일랜드를 인식합니다.
- 서브프로그램에 스핀들축 좌표가 포함되어서는 안 됩니다.
- 항상 서브프로그램의 첫 번째 블록에서 두 축을 모두 프로그래밍하십시오.
- Q 파라미터를 사용하는 경우에는 해당 파라미터가 적용되는 윤곽 서브프로그램 내에서만 계산 및 할당을 수행하십시오.

프로그램 구조: SL 사이클을 사용하여 가공

```

0 BEGIN PGM CIRCULAR MM
...
12 CYCL DEF 14 CONTOUR GEOMETRY ...
13 CYCL DEF 20 CONTOUR DATA ...
...
16 CYCL DEF 21 PILOT DRILLING ...
17 CYCL CALL
...
18 CYCL DEF 22 ROUGH OUT ...
19 CYCL CALL
...
22 CYCLE DEF 23 FLOOR FINISHING ...
23 CYCL CALL
...
26 CYCL DEF 24 SIDE FINISHING ...
27 CYCL CALL
...
50 L Z+250 R0 FMAX M2
51 LBL 1
...
55 LBL 0
56 LBL 2
...
60 LBL 0
...
99 END PGM SL2 MM
  
```

고정 사이클의 특징

- TNC 는 사이클이 시작되기 전에 공구를 안전 거리로 자동 배치합니다 .
- 커터가 아일랜드 위가 아닌 주위로 이동하기 때문에 각 진입 깊이 수준은 중단 없이 밀링됩니다 .
- " 내부 코너 " 반경을 프로그래밍할 수 있습니다 . 공구는 내부 코너의 표면 결함을 방지하기 위해 지속적으로 이동합니다 . 이는 황삭 및 측면 정삭 사이클의 가장 바깥쪽 경로에 적용됩니다 .
- 측면 정삭을 위해 접선 호에서 윤곽에 접근합니다 .
- 공구는 다시 바닥 정삭을 위해 접선 호의 공작물에 접근합니다 . 예를 들어 , 공구축 Z 의 경우 호는 Z/X 평면에 있을 수 있습니다 .
- 윤곽은 상향 또는 하향 밀링으로 전체적으로 가공됩니다 .

밀링 깊이 , 정삭 여유량 및 안전 거리 등의 가공 데이터는 사이클 20 에 윤곽 데이터로 입력됩니다 .

개요

사이클	소프트 키	페이지
14 윤곽 지오메트리 (필수)		171 페이지
20 윤곽 데이터 (필수)		176 페이지
21 파일럿 드릴링 (옵션)		178 페이지
22 황삭 (필수)		180 페이지
23 바닥 정삭 (옵션)		183 페이지
24 측면 정삭 (옵션)		184 페이지

고급 사이클 :

사이클	소프트 키	페이지
25 윤곽 트레인		186 페이지



7.2 윤곽 지오메트리 (사이클 14, DIN/ISO: G37)

프로그래밍 시 주의 사항:

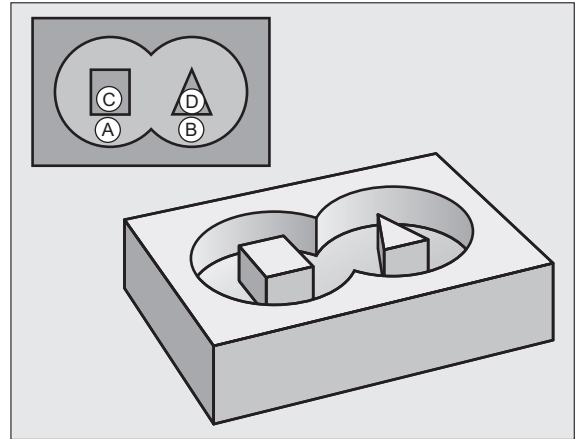
중첩되어 윤곽을 정의하는 모든 서브프로그램은 사이클 14 윤곽 지오메트리에 나열되어 있습니다.



프로그래밍을 수행하기 전에 다음 사항에 유의하십시오.

사이클 14는 DEF 활성 사이클이므로 파트 프로그램에서 정의되는 즉시 적용됩니다.

사이클 14에서는 최대 12 개의 서브프로그램 (하위 윤곽) 을 나열할 수 있습니다.



사이클 파라미터

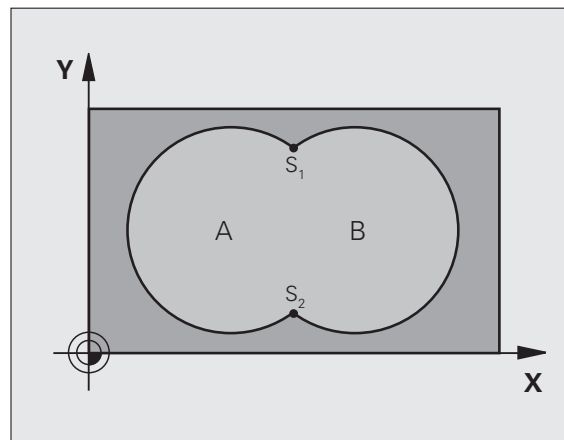
14
LBL 1...N

▶ **윤곽의 레이블 수:** 윤곽을 정의하기 위해 중첩할 개별 서브프로그램의 모든 레이블 수를 입력합니다. ENT 키를 눌러 모든 레이블 번호를 확인합니다. 번호를 모두 입력한 후에는 END 키를 눌러 입력을 마칩니다. 서브프로그램 번호 1-254 중에서 최대 12 개를 입력할 수 있습니다.

7.3 중첩 윤곽

기본 사항

포켓과 아일랜드를 중첩하여 새 윤곽을 형성할 수 있습니다. 따라서 다른 포켓만큼 포켓 영역을 확장하거나 아일랜드만큼 줄일 수 있습니다.



NC 블록

12 CYCL DEF 14.0 CONTOUR GEOMETRY

13 CYCL DEF 14.1 CONTOUR LABEL1/2/3/4

서브프로그램 : 포켓 중첩



후속 프로그래밍 예는 주 프로그램에서 사이클 14 윤곽 지오메트리에 의해 호출되는 윤곽 서브프로그램입니다.

포켓 A 와 B 가 중첩됩니다.

TNC 에서는 교차점 S_1 및 S_2 를 계산합니다. 이러한 항목은 프로그래밍할 필요가 없습니다.

포켓은 완전한 원으로 프로그래밍됩니다.

서브프로그램 1: 포켓 A

51 LBL 1

52 L X+10 Y+50 RR

53 CC X+35 Y+50

54 C X+10 Y+50 DR-

55 LBL 0

51 LBL 1

52 L X+10 Y+50 RR

53 CC X+35 Y+50

54 C X+10 Y+50 DR-

55 LBL 0

서브프로그램 2: 포켓 B

56 LBL 2

57 L X+90 Y+50 RR

58 CC X+65 Y+50

59 C X+90 Y+50 DR-

60 LBL 0

포함 영역

중첩 영역을 포함하여 표면 A 와 B 가 모두 가공됩니다 .

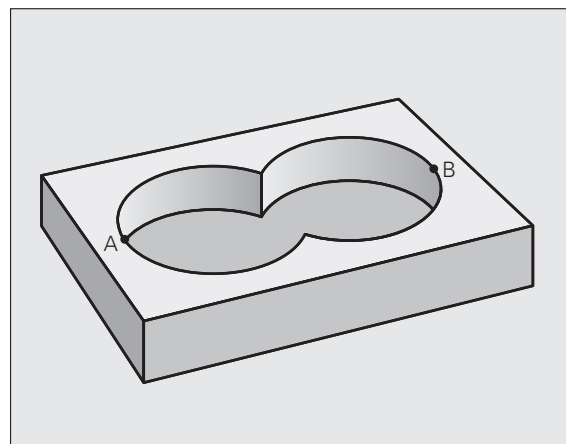
- 표면 A 와 B 는 포켓이어야 합니다 .
- 사이클 14 의 첫 번째 포켓은 두 번째 포켓 외부에서 시작해야 합니다 .

표면 A:

51 LBL 1
52 L X+10 Y+50 RR
53 CC X+35 Y+50
54 C X+10 Y+50 DR-
55 LBL 0

표면 B:

56 LBL 2
57 L X+90 Y+50 RR
58 CC X+65 Y+50
59 C X+90 Y+50 DR-
60 LBL 0



제외 영역

표면 A는 B에 의해 중첩되는 부분을 제외하고 가공됩니다.

- 표면 A는 포켓이고 B는 아일랜드여야 합니다.
- A는 B 외부에서 시작해야 합니다.
- B는 A 내부에서 시작해야 합니다.

표면 A:

51 LBL 1

52 L X+10 Y+50 RR

53 CC X+35 Y+50

54 C X+10 Y+50 DR-

55 LBL 0

표면 B:

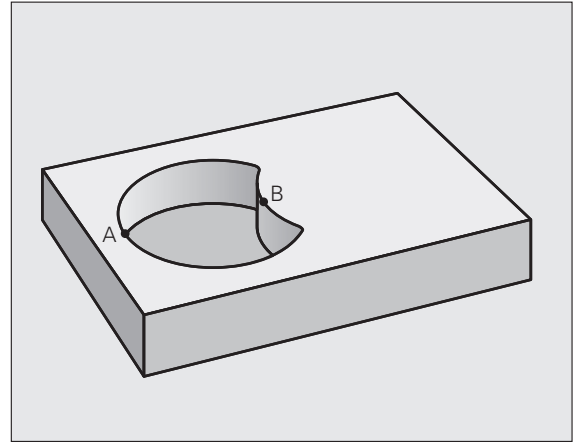
56 LBL 2

57 L X+90 Y+50 RR

58 CC X+65 Y+50

59 C X+90 Y+50 DR-

60 LBL 0



교차 영역

A와 B가 중첩되는 영역만 가공됩니다. (A 또는 B 하나만 적용되는 영역은 가공되지 않은 상태로 남습니다.)

- A와 B는 포켓이어야 합니다.
- A는 B 내부에서 시작해야 합니다.

표면 A:

51 LBL 1

52 L X+60 Y+50 RR

53 CC X+35 Y+50

54 C X+60 Y+50 DR-

55 LBL 0

표면 B:

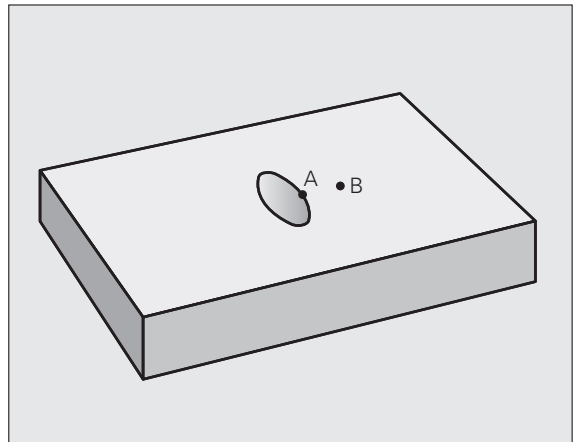
56 LBL 2

57 L X+90 Y+50 RR

58 CC X+65 Y+50

59 C X+90 Y+50 DR-

60 LBL 0



7.4 윤곽 데이터 (사이클 20, DIN/ISO: G120, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

프로그래밍 시 주의 사항 :

하위 윤곽을 설명하는 서브프로그램의 가공 데이터는 사이클 20 에서 입력합니다 .



사이클 20 은 DEF 활성 사이클이므로 파트 프로그램에서 정의되는 즉시 적용됩니다 .

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다 . DEPTH 를 0 으로 프로그래밍하면 0 깊이에서 사이클이 수행됩니다 .

사이클 20 에서 입력하는 가공 데이터는 사이클 21-24 에 대해 유효합니다 .

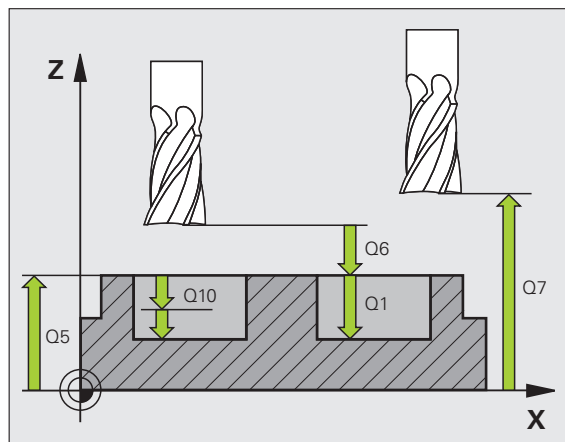
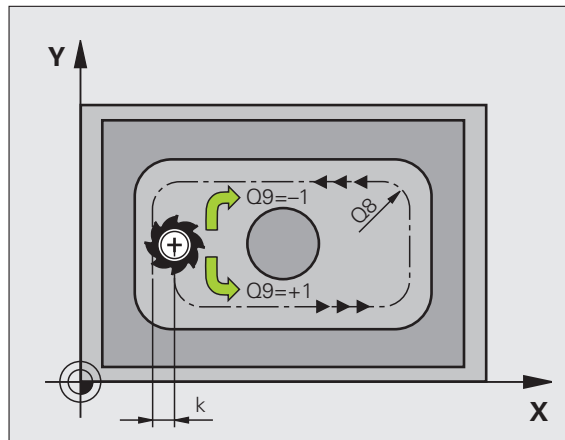
Q 파라미터 프로그램에서 SL 사이클을 사용하는 경우에는 사이클 파라미터 Q1 - Q20 을 프로그램 파라미터로 사용할 수 없습니다 .

사이클 파라미터

20
형상
좌표

- ▶ **밀링 깊이 Q1(중분):** 공작물 표면에서 포켓 아래쪽 사이의 거리입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **경로 중첩 계수 Q2:** Q2에 공구 반경을 곱하면 스텝오버 계수 k 가 됩니다. 입력 범위 : -0.0001~1.9999.
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q3(중분):** 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **바닥면 정삭 여유량 Q4(중분):** 공구축의 정삭 여유량입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q5(절대):** 공작물 표면의 절대 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q6(중분):** 공구 끝과 공작물 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q7(절대):** 공구가 공작물과 충돌할 수 없는 절대 높이입니다 (사이클의 마지막에 중간 위치결정 및 후퇴). 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **내부 코너 반경 Q8:** 내부 " 코너 " 라운딩 반경으로 입력하는 값은 공구 중심점 경로를 참조합니다. **Q8 은 프로그래밍된 요소 사이에 별도의 윤곽 요소로 삽입되는 반경이 아닙니다.** 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **회전 방향? Q9:** 포켓의 가공 방향입니다.
 - Q9 = -1 포켓 및 아일랜드에 대한 하향 밀링
 - Q9 = +1 포켓 및 아일랜드에 대한 상향 밀링

프로그램이 중단된 상태에서 가공 파라미터를 확인하여 필요한 경우 덮어쓸 수 있습니다.



NC 블록

57 CYCL DEF 20 CONTOUR DATA

Q1=-20	; 밀링 깊이
Q2=1	; 공구 경로 중첩
Q3=+0.2	; 측면 잔삭량
Q4=+0.1	; 바닥 잔삭량
Q5=+30	; 표면 좌표
Q6=2	; 안전 거리
Q7=+80	; 안전 높이
Q8=0.5	; 라운딩 반경
Q9=+1	; 방향

7.5 파일럿 드릴링 (사이클 21, DIN/ISO: G121, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 현재 위치에서 첫 번째 절입 깊이까지 드릴링됩니다.
- 2 그런 다음 공구는 급속 이송 **FMAX** 로 시작 위치로 후퇴한 다음 첫 번째 절입 깊이에서 전진 정지 거리 **t** 를 뺀 거리만큼 다시 전진합니다.
- 3 전진 정지 거리는 컨트롤에서 자동으로 계산됩니다.
 - 최대 30mm 의 전체 홀 깊이 : $t = 0.6\text{mm}$
 - 30mm 를 초과하는 전체 홀 깊이 : $t = \text{홀 깊이} / 50$
 - 최대 전진 정지 거리 : 7mm
- 4 공구가 프로그래밍된 이송 속도 **F** 로 다시 진입하며 전진합니다.
- 5 TNC 는 프로그래밍된 깊이에 도달할 때까지 이 프로세스 (1-4) 를 반복합니다.
- 6 홀 바닥면에서 정지 시간이 경과되면 공구는 칩 제거를 위해 급속 이송 **FMAX** 로 시작 위치까지 돌아옵니다.

응용

사이클 21 은 커터 진입 지점의 파일럿 드릴링에 사용됩니다. 이 사이클은 측면 잔삭량과 바닥 잔삭량은 물론 황삭 공구의 반경도 고려합니다. 또한 커터 진입 지점은 황삭 시작점 역할도 수행합니다.

프로그래밍 시 주의 사항 :



프로그래밍을 수행하기 전에 다음 사항에 유의하십시오.

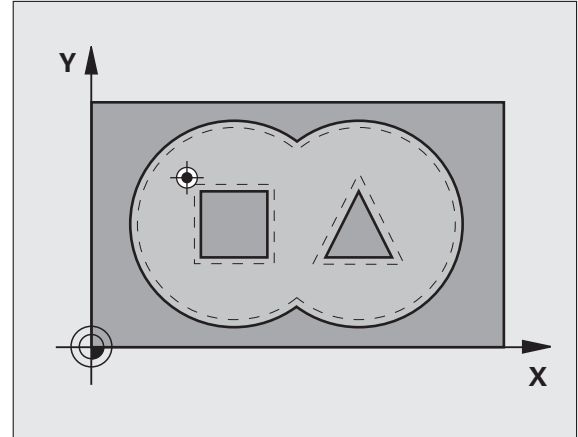
진입 지점을 계산할 때 TNC 에서는 **TOOL CALL** 블록에 프로그래밍되어 있는 보정값 **DR** 을 고려하지 않습니다.

협소한 영역에서는 TNC 가 황삭 공구보다 큰 공구를 사용하여 파일럿 드릴링을 수행하지 못할 수도 있습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **절입 깊이 Q10(증분)**: 공구가 각 진입 깊이에서 드릴링을 수행하는 크기입니다 (음의 작업 방향의 경우 음수 기호). 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11**: 드릴링 시 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **황삭 가공 공구 번호 / 이름 Q13 또는 QS13**: 황삭 공구의 번호 또는 이름입니다. 숫자를 입력할 경우 입력 범위는 0 에서 32767.9 사이이며, 이름을 입력할 경우 최대 16 자입니다.



NC 블록

58 CYCL DEF 21 PILOT DRILLING

Q10=+5 ; 절입 깊이

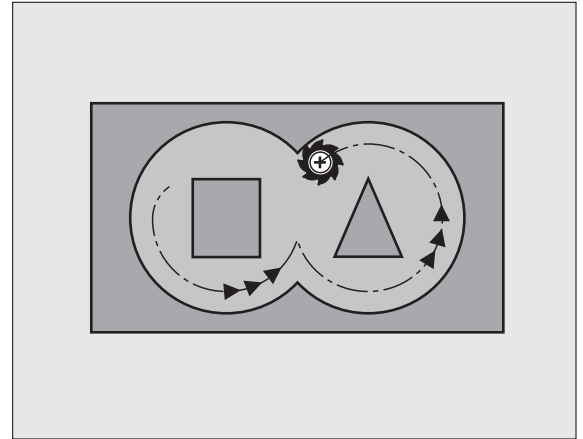
Q11=100 ; 절입 이송 속도

Q13=1 ; 황삭 공구

7.6 황삭 (사이클 22, DIN/ISO: G122, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 TNC 에서 측면 잔삭량을 고려하여 커터 진입 지점 위에 공구를 배치합니다 .
- 2 첫 번째 절입 깊이에서 공구는 밀링가공을 위한 가공속도 Q12 로 내부에서 바깥쪽으로 윤곽을 밀링합니다 .
- 3 아일랜드 윤곽 (여기서는 C/D) 이 포켓 윤곽 (여기서는 A/B) 방향으로 접근하면서 지워집니다 .
- 4 다음 단계에서 TNC 는 공구를 다음 절입 깊이로 이동하고 프로그램 깊이에 도달할 때까지 황삭 절차를 반복합니다 .
- 5 마지막으로 TNC 에서 공구를 안전 높이로 후퇴시킵니다 .



프로그래밍 시 주의 사항 :



이 사이클을 사용하려면 중심 절삭 엔드밀 (ISO 1641) 또는 파일럿 드릴링 (사이클 21 포함) 이 필요합니다 .

사이클 22 의 절입 동작은 파라미터 Q19 및 **ANGLE** 과 **LCUTS** 열의 공구 테이블을 사용하여 정의합니다 .

- Q19 를 0 으로 정의하면 활성 공구에 대해 진입 각도 (**ANGLE**) 가 정의되어 있는 경우에도 항상 수직 방향으로 절입이 이루어집니다 .
- **ANGLE** 을 90° 로 정의하면 TNC 에서는 수직 방향으로 절입을 수행합니다 . 왕복 이송 속도 Q19 가 절입 이송 속도로 사용됩니다 .
- 사이클 22 에 왕복 이송 속도 Q19 가 정의되어 있으며 공구 테이블에서 **ANGLE** 이 0.1 과 89.999 사이의 값으로 정의되어 있으면 TNC 에서는 정의된 **ANGLE** 에서 나선 방향으로 절입을 수행합니다 .
- 사이클 22에 왕복 이송이 정의되어 있으며 공구 테이블에 **ANGLE** 이 없으면 TNC 에는 오류 메시지가 표시됩니다 .
- 기하적 조건에 의해 나선 절입이 허용되지 않으면 (슬롯 지오메트리) TNC 에서는 왕복 절입을 시도합니다 . 왕복 길이는 **LCUTS** 및 **ANGLE** 을 사용하여 계산됩니다 (왕복 길이 = $\text{LCUTS} / \tan \text{ANGLE}$).

코너 내부의 뾰족한 부분을 없애고 중첩 계수로 1 보다 큰 수를 사용하면 일부 소재가 남을 수 있습니다 . 시험 주행 그래픽에서 가장 안쪽의 경로를 중점적으로 확인하고 , 필요한 경우 중첩 계수를 약간 변경합니다 . 이렇게 하면 컷이 또 다시 분배되어 대개 원하는 결과를 얻게 됩니다 .

미세 황삭 중에는 TNC 에서 거친 황삭 공구의 정의된 마모 값 **DR** 을 고려하지 않습니다 .



사이클 파라미터



- ▶ **절입 깊이 Q10(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11:** 절입 시 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **황삭 가공 속도 Q12:** 밀링 시 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **거친 황삭 공구 Q18 또는 QS18:** TNC에서 이미 윤곽에 대해 거친 황삭을 수행하는 데 사용한 공구의 번호 또는 이름입니다. 이름 입력 모드로 전환하려면 공구 이름을 소프트 키를 누릅니다. 입력 필드의 작성을 마치면 단는 따옴표가 자동으로 삽입됩니다. 거친 황삭을 수행하지 않은 경우 "0" 을 입력합니다. 번호나 이름을 입력하는 경우 TNC에서는 거친 황삭 공구를 사용하여 가공하지 못한 부분만 황삭 처리합니다. 측면으로부터 황삭할 부분에 접근할 수 없는 경우 TNC에서는 왕복 절삭으로 밀링을 수행합니다. 이를 위해서는 공구 테이블 TOOL.T 에 공구 길이 **LCUTS** 를 입력하고 공구의 최대 절입 **각도**를 정의해야 합니다. 그렇지 않으면 TNC 가 오류 메시지를 생성합니다. 숫자를 입력할 경우 입력 범위는 0 에서 32767.9 사이이며, 이름을 입력할 경우 최대 16 자입니다.
- ▶ **왕복 이송 속도 Q19:** 왕복 절삭 중의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **후퇴 이송 속도 Q208:** 가공 후 후퇴할 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. Q208 을 0 으로 입력하면 TNC 가 Q12 의 이송 속도로 공구를 후퇴시킵니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FMAX, FAUTO**.

NC 블록

59 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT

Q10=+5 ; 절입 깊이

Q11=100 ; 절입 이송 속도

Q12=750 ; 황삭 가공 속도

Q18=1 ; 거친 황삭 공구

Q19=150 ; 왕복 이송 속도

Q208=99999; 후퇴 이송 속도

7.7 바닥 정삭 (사이클 23, DIN/ISO: G123, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

충분한 공간이 있는 경우 공구가 수직 접근 호에서 가공 평면에 부드럽게 접근합니다. 공간이 충분하지 않으면 공구가 수직 방향으로 깊이까지 이동됩니다. 그런 다음 공구가 황삭을 수행한 뒤 남은 정삭 여유량을 지웁니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



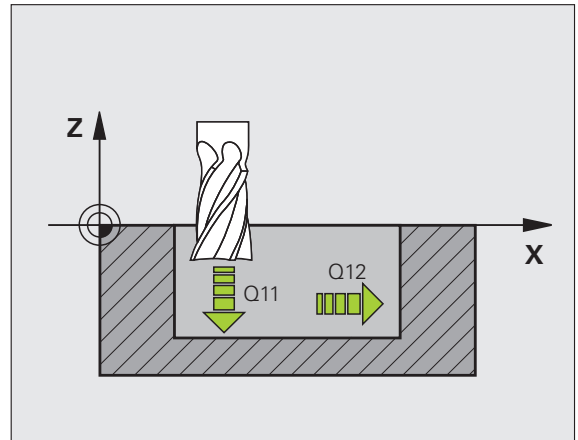
TNC 에서 정삭 시작점을 자동으로 계산합니다. 시작점은 포켓의 사용 가능한 공간에 따라 달라집니다.

최종 깊이로 사전 위치결정하기 위한 접근 반경은 영구 정의되며 공구의 절입 각도와는 관계 없습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **절입 이송 속도 Q11:** 절입이 이루어지는 동안 공구의 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **황삭 가공 속도 Q12:** 밀링가공을 위한 가공속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **후퇴 이송 속도 Q208:** 가공 후 후퇴할 때의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. Q208 을 0 으로 입력하면 TNC 가 Q12 의 이송 속도로 공구를 후퇴시킵니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FMAX, FAUTO**.



NC 블록

60 CYCL DEF 23 FLOOR FINISHING

Q11=100 ; 절입 이송 속도

Q12=350 ; 황삭 가공 속도

Q208=99999; 후퇴 이송 속도

7.8 측면 정삭 (사이클 24, DIN/ISO: G124, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

접선 호에서 하위 윤곽에 접근하고 하위 윤곽에서 후진합니다. 각 하위 윤곽은 개별적으로 정삭됩니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



측면 잔삭량 (Q14) 및 잔삭 밀링 반경의 합은 측면 잔삭량 (Q3, 사이클 20) 및 황삭 밀링 반경의 합보다 작아야 합니다.

사이클 22 를 사용하여 황삭을 수행하지 않고 사이클 24 를 실행하는 경우에도 이 계산이 적용됩니다. 이 경우에는 황삭 밀링의 반경으로 "0" 을 입력해야 합니다.

윤곽 밀링에도 사이클 24 를 사용할 수 있습니다. 이 경우에는 다음을 수행해야 합니다.

- 윤곽이 포켓 제한을 포함하지 않는 단일 아일랜드로 밀링 되도록 정의합니다.
- 사이클 20의 정삭 여유량(Q3)을 정삭 여유량 Q14와 사용 중인 공구의 반경의 합보다 크게 입력합니다.

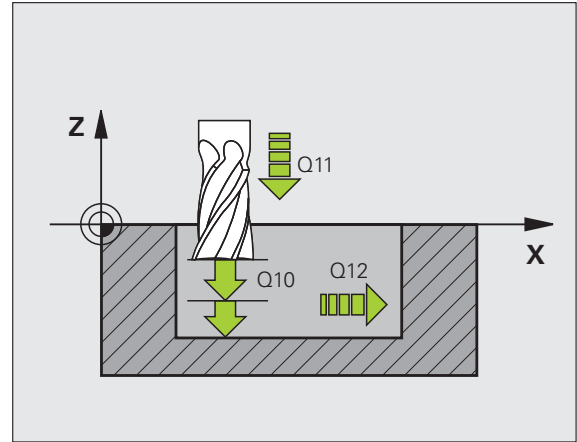
TNC 에서 정삭 시작점을 자동으로 계산합니다. 시작점은 포켓의 사용 가능한 공간과 사이클 20 에서 프로그래밍한 잔삭량에 따라 달라집니다.

TNC 에서 계산하는 시작점도 가공 순서에 따라 달라집니다. GOTO 키로 정삭 사이클을 선택한 다음 프로그램을 시작하면, 정의된 순서로 프로그램을 실행하는 경우와 다른 위치에 시작점이 있을 수 있습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **회전 방향 ? 시계 ? 방향 = -1 Q9:**
가공 방향 :
+1: 반시계 방향
-1: 시계 ? 방향
- ▶ **절입 깊이 Q10(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11:** 절입이 이루어지는 동안 공구의 이송 속도입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **황삭 가공 속도 Q12:** 밀링가공을 위한 가공속도입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ.**
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q14(증분):** 여러 정삭 밀링 작업에 대해 허용되는 소재를 입력합니다. Q14 값으로 0 을 입력하면 나머지 정삭 여유량은 지워집니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



NC 블록

61 CYCLE DEF 24 SIDE FINISHING

Q9=+1 ; 방향

Q10=+5 ; 절입 깊이

Q11=100 ; 절입 이송 속도

Q12=350 ; 황삭 가공 속도

Q14=+0 ; 측면 잔삭량

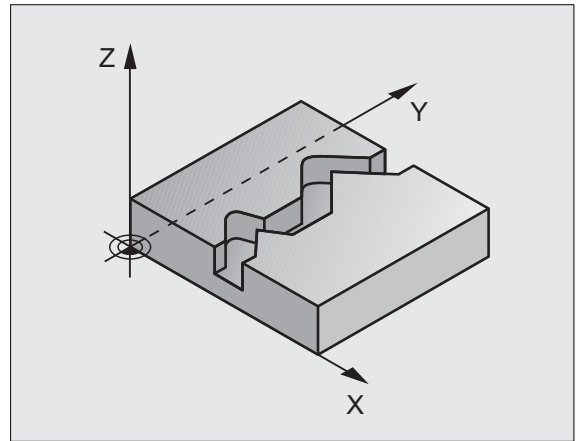
7.9 윤곽 트레인 (사이클 25, DIN/ISO: G125, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

이 사이클을 사이클 14 윤곽 지오메트리와 함께 사용하는 경우 개방형 및 폐쇄형 윤곽의 가공을 손쉽게 수행할 수 있습니다.

사이클 25 윤곽 트레인을 사용하는 경우 위치결정 블록을 사용하여 윤곽을 가공하는 것에 비해 다음과 같은 많은 이점을 얻을 수 있습니다.

- TNC 에서 작업을 모니터링하므로 언더컷 및 표면 결함을 방지할 수 있습니다. 실행 전에 윤곽 그래픽 시뮬레이션을 실행하는 것이 좋습니다.
- 선택한 공구의 반경이 너무 크면 윤곽 코너를 재작업해야 할 수 있습니다.
- 상향 또는 하향 밀링을 통해 윤곽을 가공할 수 있습니다. 윤곽이 좌우 대칭되는 경우에도 밀링 형식은 적용된 상태로 유지됩니다.
- 공구가 여러 번 진입 시 밀링을 위해 앞뒤로 이동할 수 있으므로 가공을 보다 빠르게 수행할 수 있습니다.
- 황삭 밀링 및 정삭 밀링 작업을 반복 수행하기 위해 잔삭량 값을 입력할 수 있습니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

TNC 에서는 사이클 14 윤곽 지오메트리의 첫 번째 레이블만을 고려합니다.

SL 사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량은 제한되어 있습니다. 하나의 SL 사이클에서 최대 16384 개의 윤곽 요소를 프로그래밍할 수 있습니다.

사이클 20 윤곽 데이터는 필요하지 않습니다.

보조 기능 **M109** 와 **M110** 은 사이클 25 로 윤곽을 가공할 경우에는 유효하지 않습니다.



충돌 주의!

충돌을 방지하려면 다음을 수행하십시오.

- 증분 크기 위치를 사이클 25 바로 뒤에 프로그래밍하지 마십시오. 이러한 위치는 사이클 끝부분의 공구 위치를 참조합니다.
- 공구를 모든 주 축에서 정의한 (절대) 위치로 이동합니다. 사이클 끝부분의 공구 위치는 사이클 시작 부분의 공구 위치와 동일하지 않습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **밀링 깊이 Q1(증분):** 공작물 표면과 윤곽 바닥 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q3(증분):** 작업 평면의 정삭 여유량입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **공작물 표면 좌표 Q5(절대):** 공작물 데이터베이스를 참조하는 공작물 평면의 절대 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q7(절대):** 공구가 공작물과 충돌할 수 없는 절대 높이입니다. 사이클 끝부분의 공구 후퇴 위치입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q10(증분):** 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11:** 스핀들축의 공구 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q12:** 작업 평면의 공구 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **상향가공? 하향 밀링 = -1 Q15:**
 상향 밀링: 입력값 = +1
 하향 밀링: 입력값 = -1
 여러 번의 진입으로 상향 밀링과 하향 밀링을 번갈아 수행하려면: 입력값 = 0

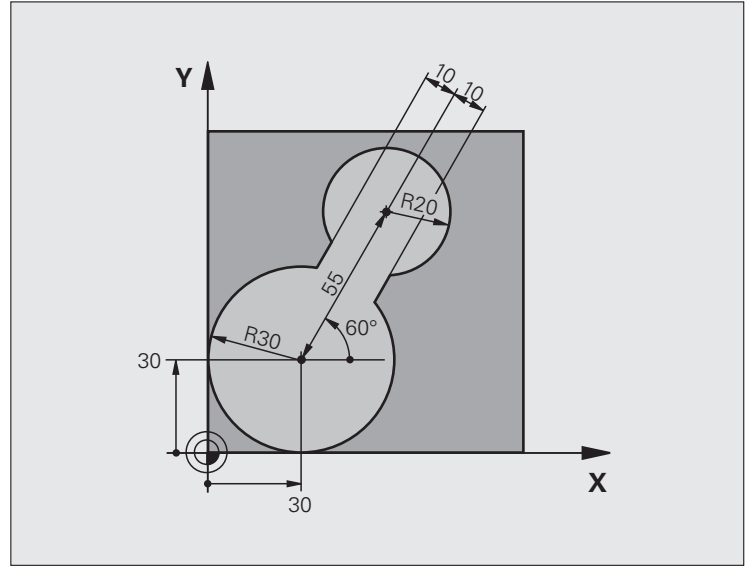
NC 블록

62 CYCL DEF 25 CONTOUR TRAIN	
Q1=-20	; 밀링 깊이
Q3=+0	; 측면 잔삭량
Q5=+0	; 표면 좌표
Q7=+50	; 안전 높이
Q10=+5	; 절입 깊이
Q11=100	; 절입 이송 속도
Q12=350	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q15=-1	; 상향가공



7.10 프로그래밍 예

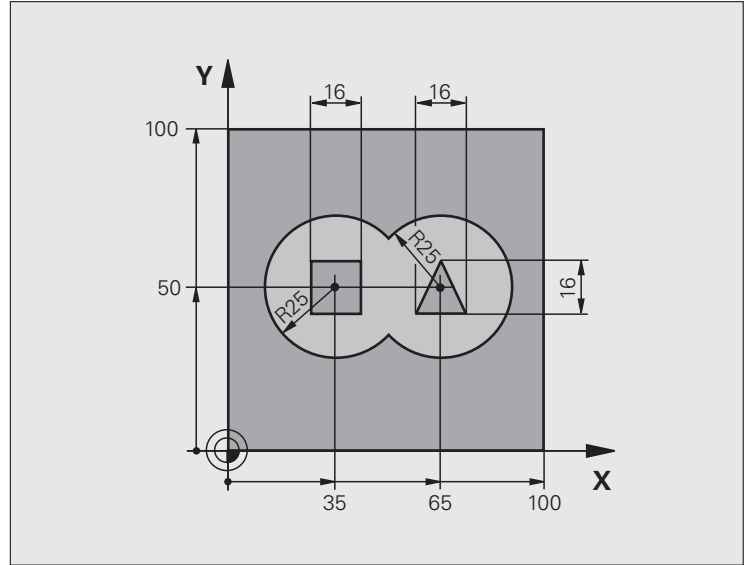
예 : 포켓 황삭 및 미세 황삭



0 BEGIN PGM C20 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X-10 Y-10 Z-40	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	공작물 영역 정의
3 TOOL CALL 1 Z S2500	공구 호출 : 거친 황삭 공구, 직경 30
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
5 CYCL DEF 14.0 CONTOUR GEOMETRY	윤곽 서브프로그램 정의
6 CYCL DEF 14.1 CONTOUR LABEL 1	
7 CYCL DEF 20 CONTOUR DATA	일반 가공 파라미터 정의
Q1=-20 ; 밀링 깊이	
Q2=1 ; 공구 경로 중첩	
Q3=+0 ; 측면 잔삭량	
Q4=+0 ; 바닥 잔삭량	
Q5=+0 ; 표면 좌표	
Q6=2 ; 안전 거리	
Q7=+100 ; 안전 높이	
Q8=0.1 ; 라운딩 반경	
Q9=-1 ; 방향	

8 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT	사이클 정의 : 거친 황삭
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=350 ; 황삭 가공 속도	
Q18=0 ; 거친 황삭 공구	
Q19=150 ; 왕복 이송 속도	
Q208=30000; 후퇴 이송 속도	
9 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 거친 황삭
10 L Z+250 R0 FMAX M6	공구 변경
11 TOOL CALL 2 Z S3000	공구 호출 : 미세 황삭 공구, 직경 15
12 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT	미세 황삭 사이클 정의
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=350 ; 황삭 가공 속도	
Q18=1 ; 거친 황삭 공구	
Q19=150 ; 왕복 이송 속도	
Q208=30000; 후퇴 이송 속도	
13 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 미세 황삭
14 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
15 LBL 1	윤곽 서브프로그램
16 L X+0 Y+30 RR	
17 FC DR- R30 CCX+30 CCY+30	
18 FL AN+60 PDX+30 PDY+30 D10	
19 FSELECT 3	
20 FPOL X+30 Y+30	
21 FC DR- R20 CCPR+55 CCPA+60	
22 FSELECT 2	
23 FL AN-120 PDX+30 PDY+30 D10	
24 FSELECT 3	
25 FC X+0 DR- R30 CCX+30 CCY+30	
26 FSELECT 2	
27 LBL 0	
28 END PGM C20 MM	

예 : 중첩 윤곽 파일럿 드릴링 , 황삭 및 정삭



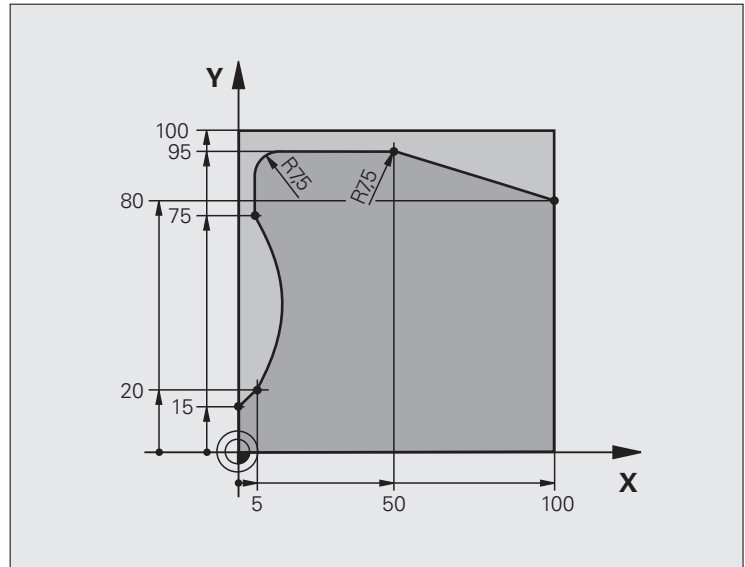
0 BEGIN PGM C21 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S2500	공구 호출 : 드릴 , 직경 12
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
5 CYCL DEF 14.0 CONTOUR GEOMETRY	윤곽 서브프로그램 정의
6 CYCL DEF 14.1 CONTOUR LABEL1/2/3/4	
7 CYCL DEF 20 CONTOUR DATA	일반 가공 파라미터 정의
Q1=-20 ; 밀링 깊이	
Q2=1 ; 공구 경로 중첩	
Q3=+0.5 ; 측면 잔삭량	
Q4=+0.5 ; 바닥 잔삭량	
Q5=+0 ; 표면 좌표	
Q6=2 ; 안전 거리	
Q7=+100 ; 안전 높이	
Q8=0.1 ; 라운딩 반경	
Q9=-1 ; 방향	

8 CYCL DEF 21 PILOT DRILLING	사이클 정의 : 파일럿 드릴링
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=250 ; 절입 이송 속도	
Q13=2 ; 황삭 가공 공구	
9 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 파일럿 드릴링
10 L +250 R0 FMAX M6	공구 변경
11 TOOL CALL 2 Z S3000	황삭 / 정삭용 공구 호출 , 직경 12
12 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT	사이클 정의 : 황삭
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=350 ; 황삭 가공 속도	
Q18=0 ; 거친 황삭 공구	
Q19=150 ; 왕복 이송 속도	
Q208=30000; 후퇴 이송 속도	
13 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 황삭
14 CYCL DEF 23 FLOOR FINISHING	사이클 정의 : 바닥 정삭
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=200 ; 황삭 가공 속도	
Q208=30000; 후퇴 이송 속도	
15 CYCL CALL	사이클 호출 : 바닥 정삭
16 CYCLE DEF 24 SIDE FINISHING	사이클 정의 : 측면 정삭
Q9=+1 ; 방향	
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=400 ; 황삭 가공 속도	
Q14=+0 ; 측면 잔삭량	
17 CYCL CALL	사이클 호출 : 측면 정삭
18 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴 , 프로그램 종료

19 LBL 1	윤곽 서브프로그램 1: 왼쪽 포켓
20 CC X+35 Y+50	
21 L X+10 Y+50 RR	
22 C X+0 DR-	
23 LBL 0	
24 LBL 2	윤곽 서브프로그램 2: 오른쪽 포켓
25 CC X+65 Y+50	
26 L X+90 Y+50 RR	
27 C X+90 DR-	
28 LBL 0	
29 LBL 3	윤곽 서브프로그램 3: 정사각형 왼쪽 아일랜드
30 L X+27 Y+50 RL	
31 L Y+58	
32 L X+43	
33 L Y+42	
34 L X+27	
35 LBL 0	
36 LBL 4	윤곽 서브프로그램 4: 삼각형 오른쪽 아일랜드
39 L X+65 Y+42 RL	
37 L X+57	
38 L X+65 Y+58	
39 L X+73 Y+42	
40 LBL 0	
41 END PGM C21 MM	



예 : 윤곽 트레이인



0 BEGIN PGM C25 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S2000	공구 호출 : 직경 20
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
5 CYCL DEF 14.0 CONTOUR GEOMETRY	윤곽 서브프로그램 정의
6 CYCL DEF 14.1 CONTOUR LABEL 1	
7 CYCL DEF 25 CONTOUR TRAIN	가공 파라미터 정의
Q1=-20 ; 밀링 깊이	
Q3=+0 ; 측면 잔삭량	
Q5=+0 ; 표면 좌표	
Q7=+250 ; 안전 높이	
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=200 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q15=+1 ; 상향가공	
8 CYCL CALL M3	사이클 호출
9 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴 , 프로그램 종료

10 LBL 1	윤곽 서브프로그램
11 L X+0 Y+15 RL	
12 L X+5 Y+20	
13 CT X+5 Y+75	
14 L Y+95	
15 RND R7.5	
16 L X+50	
17 RND R7.5	
18 L X+100 Y+80	
19 LBL 0	
20 END PGM C25 MM	





8

고정 사이클 : 원통 표면

8.1 기본 사항

원통 표면 사이클의 개요

사이클	소프트 키	페이지
27 원통 표면		197 페이지
28 원통 표면 슬롯 밀링		200 페이지
29 원통 표면 리지 밀링		203 페이지



8.2 원통 표면 (사이클 27, DIN/ISO: G127, 소프트웨어 옵션 1)

사이클 실행

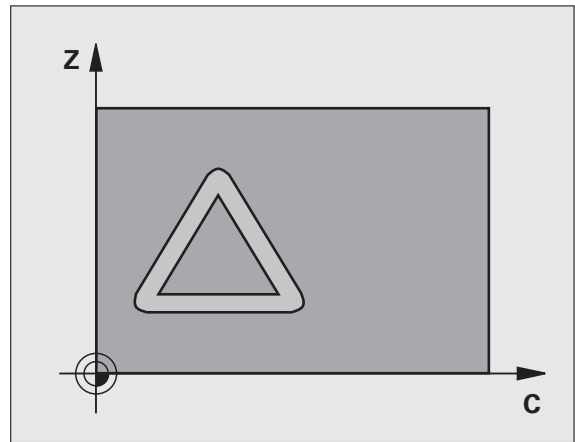
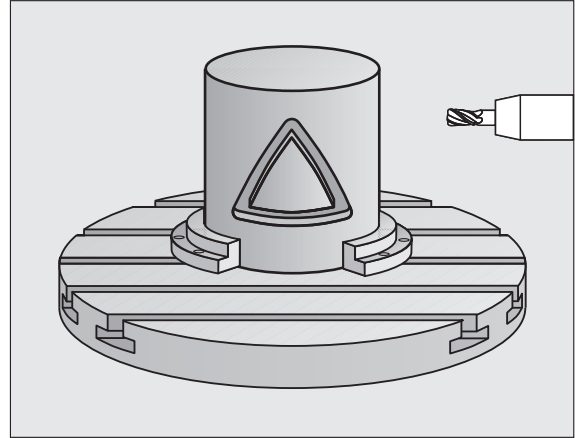
이 사이클을 사용하면 2 차원으로 윤곽을 프로그래밍한 다음 3D 가공을 위해 원통 표면에 밀링할 수 있습니다. 원통에서 가이드웨이를 밀링하려는 경우 사이클 28을 사용합니다.

윤곽은 사이클 14 윤곽 지오메트리에 나와 있는 서브프로그램에서 설명됩니다.

기계에 있는 로타리축에 상관없이 항상 서브프로그램에서는 좌표 X 및 Y로 윤곽을 설명합니다. 즉, 기계 구성과는 독립적으로 윤곽을 설명합니다. 경로 기능으로는 **L**, **CHF**, **CR**, **RND** 및 **CT**가 있습니다.

로타리축의 크기 (X 좌표)는 원하는 대로 각도 또는 mm(inch) 단위로 입력할 수 있습니다. 사이클 정의에서 Q17로 지정합니다.

- 1 TNC에서 측면 잔삭량을 고려하여 커터 진입 지점 위에 공구를 배치합니다.
- 2 첫 번째 절입 깊이에서 공구가 밀링 이송 속도 Q12로 프로그래밍된 윤곽을 따라 밀링을 수행합니다.
- 3 윤곽 끝부분에서 TNC가 공구를 안전 거리로 되돌린 다음 진입점으로 되돌립니다.
- 4 프로그래밍된 밀링 깊이 Q1에 도달할 때까지 1 단계에서 3 단계가 반복됩니다.
- 5 공구가 안전 거리로 이동합니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



기계 제작 업체에서는 원통 표면 보간을 위해 기계 및 TNC를 준비해야 합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.



윤곽 프로그램의 첫 번째 NC 블록에서는 항상 두 원통 표면 좌표를 모두 프로그래밍합니다.

SL 사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량은 제한되어 있습니다. 하나의 SL 사이클에서 최대 16384 개의 윤곽 요소를 프로그래밍할 수 있습니다.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

이 사이클을 사용하려면 중심 절삭 엔드밀 (ISO 1641) 이 필요합니다.

원통은 로타리 테이블의 중심에 설정해야 합니다. 기준점을 로타리 테이블의 중심으로 설정합니다.

주기 호출 시 스핀들축은 로타리 테이블 축에 수직이어야 하며, 역학을 전환해야 할 수 있습니다. 그렇지 않으면 TNC 가 오류 메시지를 생성합니다.

이 사이클은 기울어진 작업 평면에도 사용할 수 있습니다.

안전 거리는 공구 반경보다 커야 합니다.

윤곽이 여러 비접선 윤곽 요소로 구성된 경우 가공 시간이 늘어날 수 있습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **밀링 깊이 Q1(중분)**: 원통 표면과 윤곽 바닥 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q3(중분)**: 롤링되지 않은 원통 표면의 평면에 대한 정삭 여유량입니다. 이 잔삭량은 반경 보정 방향으로 적용됩니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q6(중분)**: 공구 끝과 원통 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q10(중분)**: 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11**: 스핀들축의 공구 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q12**: 작업 평면의 공구 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **원통 반경 Q16**: 윤곽을 가공할 원통의 반경입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **치수의 형식? 각도/선형 Q17**: 서브프로그램의 로타리 축 크기는 각도 (0) 또는 mm/inch(1) 로 표시됩니다.

NC 블록

63 CYCL DEF 27 CYLINDER SURFACE

Q1=-8 ; 밀링 깊이

Q3=+0 ; 측면 잔삭량

Q6=+0 ; 안전 거리

Q10=+3 ; 절입 깊이

Q11=100 ; 절입 이송 속도

Q12=350 ; 밀링가공을 위한 가공속도

Q16=25 ; 반경

Q17=0 ; 치수 형식

8.3 원통 표면 슬롯 밀링 (사이클 28, DIN/ISO: G128, 소프트웨어- 옵션 1)

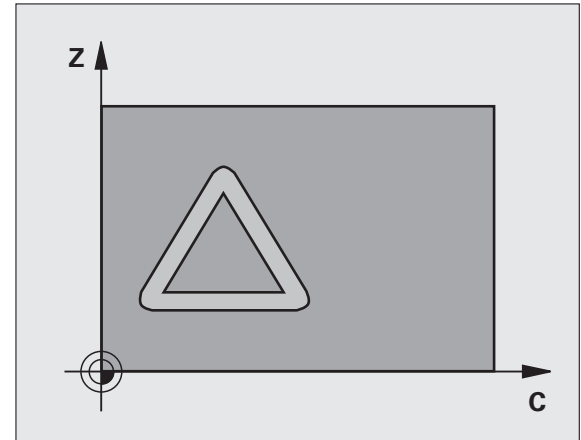
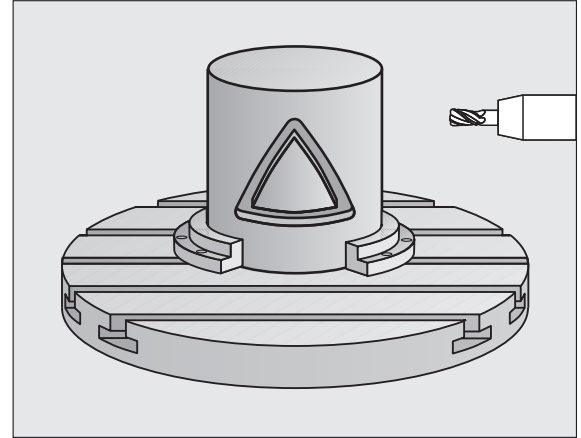
사이클 실행

이 사이클을 사용하면 2 차원으로 가이드 새김눈을 프로그래밍한 다음 원통 표면으로 전송할 수 있습니다. 사이클 27 과는 달리 이 사이클을 사용하는 경우 TNC에서는 반경 보정이 활성화된 상태에서 슬롯 벽이 거의 평행해지도록 공구를 조정합니다. 폭이 슬롯의 폭과 정확하게 일치하는 공구를 사용하면 완전히 평행한 벽을 가공할 수 있습니다.

슬롯 너비에 대해 공구의 크기가 작을수록 원호와 비스듬한 선 세그먼트의 왜곡이 커집니다. 이러한 프로세스 관련 왜곡을 최소화하려면 파라미터 Q21 에서 TNC 가 슬롯과 폭이 같은 공구를 사용해 가공할 수 있는 슬롯과 최대한 유사하게 슬롯을 가공하는 데 적용하는 허용 공차를 정의하면 됩니다.

윤곽의 중심점 경로를 공구 반경 보정과 함께 프로그래밍하십시오. 반경 보정을 사용하면 TNC 에서 슬롯을 상향 밀링하는지 하향 밀링하는지를 지정할 수 있습니다.

- 1 TNC 가 공구를 커터 진입 지점 위에 배치합니다.
- 2 첫 번째 절입 깊이에서 공구가 측면 정삭 여유량은 그대로 유지하면서 밀링가공을 위한 가공속도 Q12 로 프로그래밍된 슬롯 벽을 따라 밀링을 수행합니다.
- 3 윤곽 끝부분에서 TNC 가 공구를 반대쪽으로 이동한 다음 진입 지점으로 되돌립니다.
- 4 프로그래밍된 밀링 깊이 Q1 에 도달할 때까지 2 단계에서 3 단계가 반복됩니다.
- 5 Q21 에서 허용 공차를 정의한 경우 TNC 에서 슬롯 벽이 최대한 평행해지도록 재가공합니다.
- 6 마지막으로, 공구 축의 공구는 안전 높이 또는 사이클 시작 전에 마지막으로 프로그래밍한 위치로 후퇴됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



기계 제작 업체에서는 원통 표면 보간을 위해 기계 및 TNC를 준비해야 합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.



윤곽 프로그램의 첫 번째 NC 블록에서는 항상 두 원통 표면 좌표를 모두 프로그래밍합니다.

SL 사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량은 제한되어 있습니다. 하나의 SL 사이클에서 최대 16384 개의 윤곽 요소를 프로그래밍할 수 있습니다.

사이클 파라미터 DEPTH의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

이 사이클을 사용하려면 중심 절삭 엔드밀 (ISO 1641)이 필요합니다.

원통은 로타리 테이블의 중심에 설정해야 합니다. 기준점을 로타리 테이블의 중심으로 설정합니다.

주기 호출 시 스핀들축은 로타리 테이블 축에 수직이어야 하며, 역학을 전환해야 할 수 있습니다. 그렇지 않으면 TNC가 오류 메시지를 생성합니다.

이 사이클은 기울어진 작업 평면에도 사용할 수 있습니다.

안전 거리는 공구 반경보다 커야 합니다.

윤곽이 여러 비접선 윤곽 요소로 구성된 경우 가공 시간이 늘어날 수 있습니다.



사이클 파라미터

- ▶ **밀링 깊이 Q1(중분)**: 원통 표면과 윤곽 바닥 사이의 거리입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q3(중분)**: 슬롯 벽의 정삭 여유량입니다. 정삭 여유량은 입력한 값의 두 배만큼 슬롯 너비를 줄입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q6(중분)**: 공구 끝과 원통 표면 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q10(중분)**: 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11**: 스핀들축의 공구 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO**, **FU**, **FZ**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q12**: 작업 평면의 공구 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.9999, 또는 **FAUTO**, **FU**, **FZ**.
- ▶ **원통 반경 Q16**: 윤곽을 가공할 원통의 반경입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **치수의 형식? 각도/선형 Q17**: 서브프로그램의 로타리 축 크기는 각도 (0) 또는 mm/inch(1) 로 표시됩니다.
- ▶ **슬롯 너비 Q20**: 가공할 슬롯의 폭입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **허용 공차? Q21**: 프로그래밍한 슬롯 너비 Q20 보다 작은 공구를 사용하는 경우 슬롯이 호나 비스듬한 선 경로를 따라 이동할 때마다 슬롯 벽에 프로세스 관련 왜곡이 발생합니다. 허용 공차 Q21 을 정의하면 TNC 에서 후속 밀링 작업을 추가하여 폭이 슬롯의 폭과 정확하게 일치하는 공구를 사용하여 밀링한 슬롯의 크기와 최대한 가까워지도록 슬롯 크기를 조정합니다. Q21 을 사용하여 이와 같은 이상적인 슬롯으로부터 허용되는 편차를 정의합니다. 후속 밀링 작업의 수는 원통 반경, 사용하는 공구 및 슬롯 깊이에 따라 달라집니다. 허용 공차를 작게 설정할수록 슬롯이 보다 정확하게 일치하며 재가공 작업 시간이 길어집니다. **권장**: 허용 공차를 0.02mm 로 설정합니다. **기능 비활성화**: 0(기본 설정) 을 입력합니다. 입력 범위: 0~9.9999.

NC 블록

63 CYCL DEF 28 CYLINDER SURFACE	
Q1=-8	; 밀링 깊이
Q3=+0	; 측면 잔삭량
Q6=+0	; 안전 거리
Q10=+3	; 절입 깊이
Q11=100	; 절입 이송 속도
Q12=350	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q16=25	; 반경
Q17=0	; 치수 형식
Q20=12	; 슬롯 너비
Q21=0	; 허용 공차

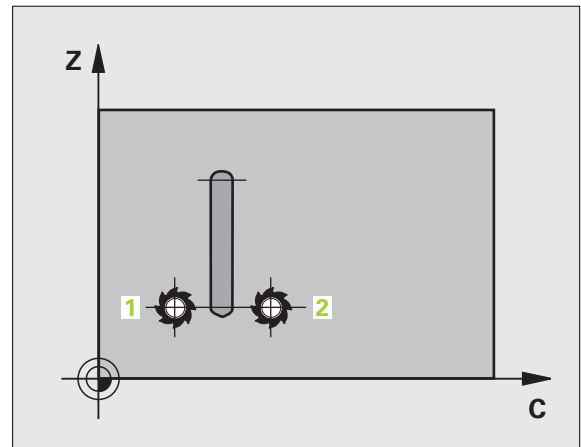
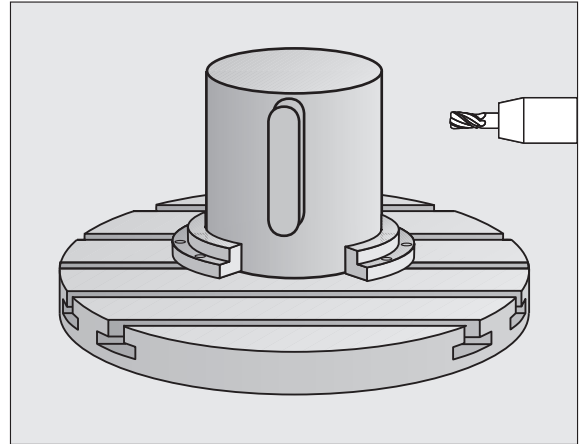
8.4 원통 표면 리지 밀링 (사이클 29, DIN/ISO: G129, 소프트웨어 옵션 1)

사이클 실행

이 사이클을 사용하면 2 차원으로 리지를 프로그래밍한 다음 원통 표면으로 전송할 수 있습니다. 이 사이클을 사용하는 경우 TNC에서는 반경 보정이 활성화된 상태에서 슬롯 벽이 항상 평행하도록 공구를 조정합니다. 리지의 중심점 경로를 공구 반경 보정과 함께 프로그래밍하십시오. 반경 보정을 사용하면 TNC에서 리지를 상향 밀링하는지 하향 밀링하는지를 지정할 수 있습니다.

TNC에서는 리지 끝에 해당 반경이 리지 폭의 절반인 반원을 항상 추가합니다.

- 1 TNC가 공구를 가공 시작점 위에 배치합니다. TNC가 리지 폭과 공구 직경의 시작점을 계산합니다. 시작점은 윤곽 서브프로그램에서 정의된 첫 번째 점에 배치되며 리지 폭과 공구 직경의 절반만큼 보정됩니다. 반경 보정에 따라 가공이 리지 왼쪽에서 시작되는지 (1, RL = 상향 밀링) 아니면 오른쪽에서 시작되는지 (2, RR = 하향 밀링)가 결정됩니다.
- 2 공구는 첫 번째 절입 깊이에 배치된 후에 원호에서 밀링가공을 위한 가공속도 Q12로 리지 벽을 향해 접선 이동합니다. 그와 같이 프로그래밍한 경우 정삭 여유량에 해당하는 금속이 남겨집니다.
- 3 첫 번째 절입 깊이에서 공구는 보스가 완료될 때까지 밀링가공을 위한 가공속도 Q12로 프로그래밍된 리지 벽을 따라 밀링을 수행합니다.
- 4 그런 다음 공구는 접선 경로의 리지 벽에서 후진하여 가공 시작점으로 돌아옵니다.
- 5 프로그래밍된 밀링 깊이 Q1에 도달할 때까지 2 단계에서 4 단계가 반복됩니다.
- 6 마지막으로, 공구 축의 공구는 안전 높이 또는 사이클 시작 전에 마지막으로 프로그래밍한 위치로 후퇴됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



기계 제작 업체에서는 원통 표면 보간을 위해 기계 및 TNC를 준비해야 합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.



윤곽 프로그램의 첫 번째 NC 블록에서는 항상 두 원통 표면 좌표를 모두 프로그래밍합니다.

SL 사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량은 제한되어 있습니다. 하나의 SL 사이클에서 최대 16384 개의 윤곽 요소를 프로그래밍할 수 있습니다.

사이클 파라미터 DEPTH 의 대수 기호에 따라 작업 방향이 결정됩니다. DEPTH = 0 으로 프로그래밍하면 사이클이 실행되지 않습니다.

이 사이클을 사용하려면 중심 절삭 엔드밀 (ISO 1641) 이 필요합니다.

원통은 로타리 테이블의 중심에 설정해야 합니다. 기준점을 로타리 테이블의 중심으로 설정합니다.

주기 호출 시 스핀들축은 로타리 테이블 축에 수직이어야 하며, 역학을 전환해야 할 수 있습니다. 그렇지 않으면 TNC 가 오류 메시지를 생성합니다.

이 사이클은 기울어진 작업 평면에도 사용할 수 있습니다.

안전 거리는 공구 반경보다 커야 합니다.

윤곽이 여러 비접선 윤곽 요소로 구성된 경우 가공 시간이 늘어날 수 있습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **밀링 깊이 Q1(중분)**: 원통 표면과 윤곽 바닥 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측면 정삭 여유량 Q3(중분)**: 리지 벽의 정삭 여유량입니다 . 정삭 여유량은 입력한 값의 두 배만큼 리지 폭을 늘립니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q6(중분)**: 공구 끝과 원통 표면 사이의 거리입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **절입 깊이 Q10(중분)**: 한 번에 진입되는 깊이입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **절입 이송 속도 Q11**: 스핀들축의 공구 이송 속도입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q12**: 작업 평면의 공구 이송 속도입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **원통 반경 Q16**: 윤곽을 가공할 원통의 반경입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **치수의 형식? 각도 / 선형 Q17**: 서브프로그램의 로타리 축 크기는 각도 (0) 또는 mm/inch(1) 로 표시됩니다 .
- ▶ **리지 폭 Q20**: 가공할 리지의 폭입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

63 CYCL DEF 29 CYLINDER SURFACE RIDGE

Q1=-8 ; 밀링 깊이

Q3=+0 ; 측면 잔삭량

Q6=+0 ; 안전 거리

Q10=+3 ; 절입 깊이

Q11=100 ; 절입 이송 속도

Q12=350 ; 밀링가공을 위한 가공속도

Q16=25 ; 반경

Q17=0 ; 치수 형식

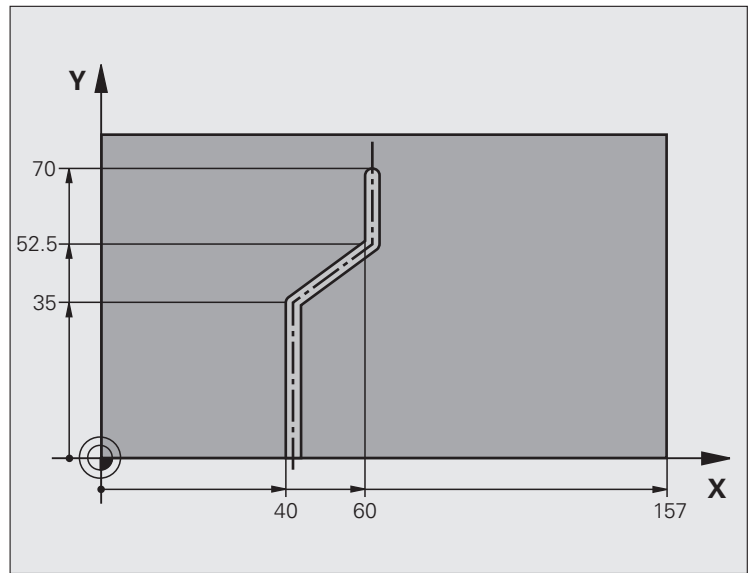
Q20=12 ; 리지 폭

8.5 프로그래밍 예

예 : 사이클 27 을 사용한 원통 표면

유의 사항 :

- B 헤드 및 C 테이블이 있는 기계
- 로타리 테이블 중심의 원통
- 로타리 테이블 중심의 데이터
- 윤곽 서브프로그램의 중심점 경로 설명



0 BEGIN PGM C28 MM	
1 TOOL CALL 1 Z S2000	공구 호출, 공구 축 : Y
2 L Y+250 R0 FMAX	공구 후퇴
3 L X R0 FMAX	로타리 테이블 중심에 공구 배치
4 CYCL DEF 14.0 CONTOUR GEOMETRY	윤곽 서브프로그램 정의
5 CYCL DEF 14.1 CONTOUR LABEL 1	
6 CYCL DEF 27 CYLINDER SURFACE	가공 파라미터 정의
Q1=-7 ; 밀링 깊이	
Q3=+0 ; 측면 잔삭량	
Q6=2 ; 안전 거리	
Q10=4 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=250 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q16=25 ; 반경	
Q17=1 ; 치수 형식	
7 L C+0 R0 FMAX M3	로타리 테이블 사전 위치결정
8 CYCL CALL	사이클 호출

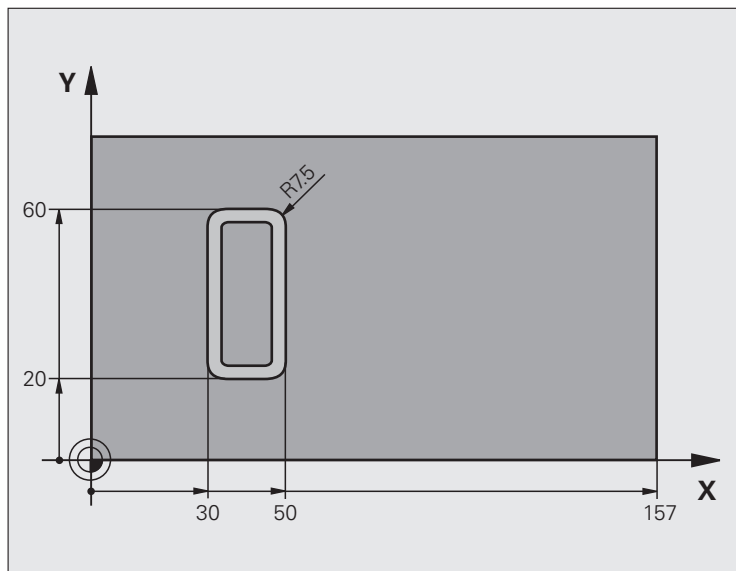
9 L Y+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
10 LBL 1	윤곽 서브프로그램, 중심점 경로 설명
11 L X+40 Y+0 RR	로타리축의 데이터는 mm(Q17=1) 로 입력됨
12 L Y+35	
13 L X+60 Y+52.5	
14 L Y+70	
15 LBL 0	
16 END PGM C28 MM	



예 : 사이클 28 을 사용한 원통 표면

유의 사항 :

- B 헤드 및 C 테이블이 있는 기계
- 로타리 테이블 중심의 원통
- 로타리 테이블 중심의 데이터

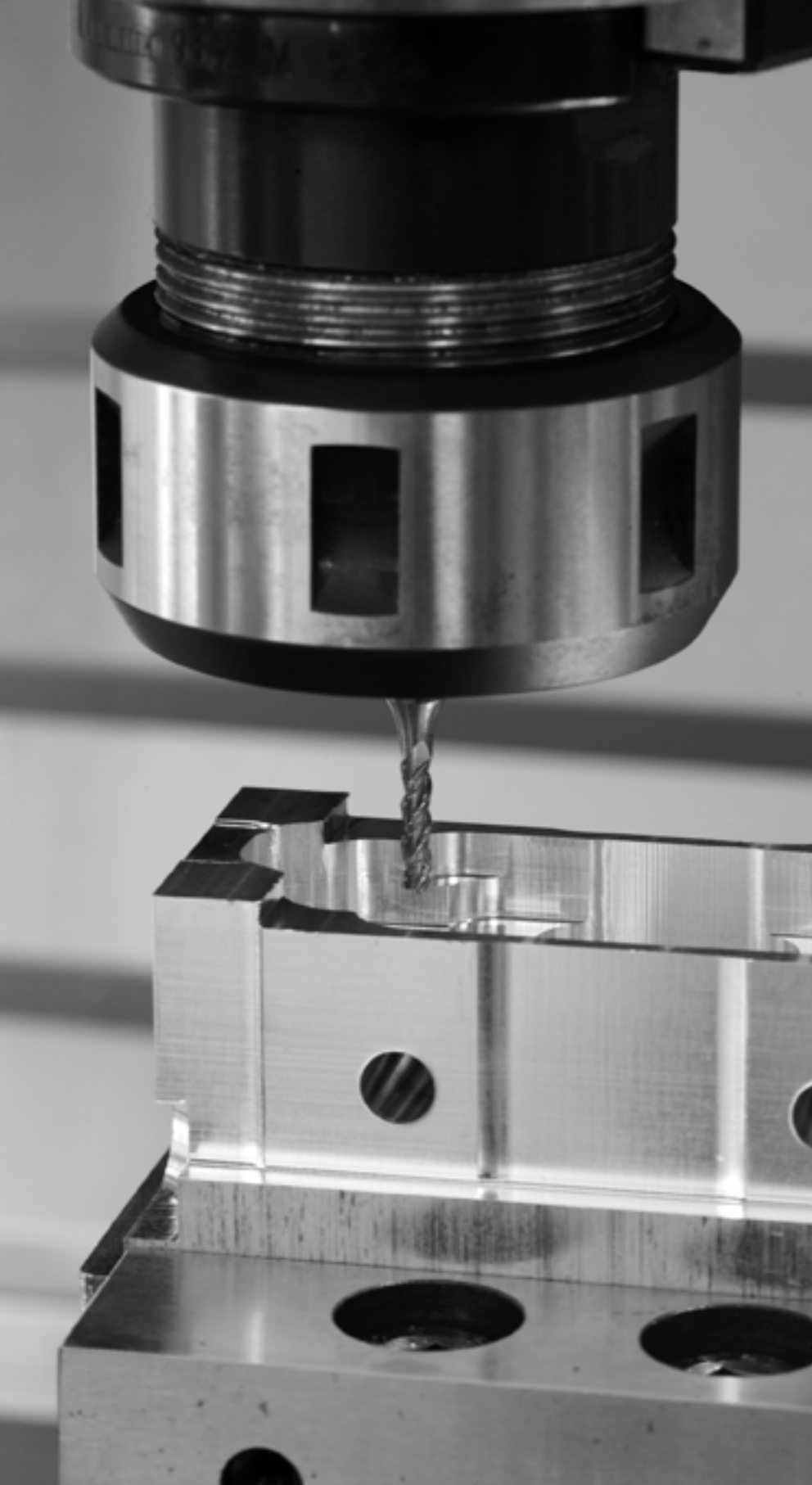


0 BEGIN PGM C27 MM	
1 TOOL CALL 1 Z S2000	공구 호출, 공구 축 : Y
2 L X+250 R0 FMAX	공구 후퇴
3 L X R0 FMAX	로타리 테이블 중심에 공구 배치
4 CYCL DEF 14.0 CONTOUR GEOMETRY	윤곽 서브프로그램 정의
5 CYCL DEF 14.1 CONTOUR LABEL 1	
6 CYCL DEF 28 CYLINDER SURFACE	가공 파라미터 정의
Q1=-7 ; 밀링 깊이	
Q3=+0 ; 측면 잔삭량	
Q6=2 ; 안전 거리	
Q10=-4 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=250 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q16=25 ; 반경	
Q17=1 ; 치수 형식	
Q20=10 ; 슬롯 너비	
Q21=0.02 ; 허용 공차	재가공 활성화
7 L C+0 R0 FMAX M3	로타리 테이블 사전 위치결정
8 CYCL CALL	사이클 호출
9 L Y+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료

10 LBL 1	윤곽 서브프로그램
11 L X+40 Y+20 RL	로타리축의 데이터는 mm(Q17=1) 로 입력됨
12 L X+50	
13 RND R7.5	
14 L Y+60	
15 RND R7.5	
16 L IX-20	
17 RND R7.5	
18 L Y+20	
19 RND R7.5	
20 L X+40	
21 LBL 0	
22 END PGM C27 MM	







9

고정 사이클 : 윤곽 수
식을 사용한 윤곽 포켓

9.1 복잡한 윤곽 수식을 사용한 SL 사이클

기본 사항

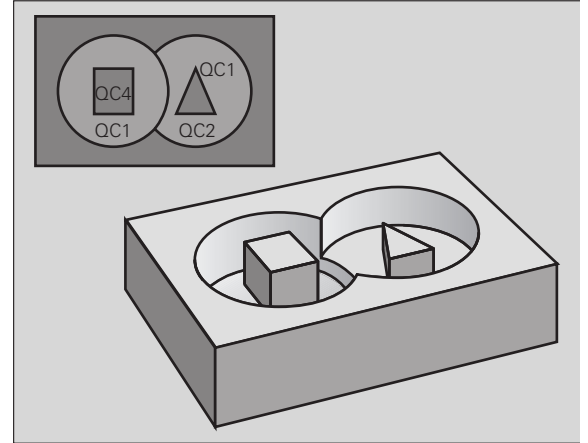
SL 사이클 및 복잡한 윤곽 수식을 사용하면 하위 윤곽 (포켓 또는 아일랜드) 을 조합하여 복잡한 윤곽을 형성할 수 있습니다. 개별 하위 윤곽 (지오메트리 데이터) 은 별도의 프로그램으로 정의합니다. 이 방법을 사용하면 모든 하위 윤곽을 원하는 횟수만큼 사용할 수 있습니다. TNC에서는 선택한 하위 윤곽에서 완전한 윤곽을 계산합니다. 선택한 하위 윤곽은 윤곽 수식을 통해 함께 연결할 수 있습니다.



SL 사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량 (모든 윤곽 설명 프로그램) 은 **128 개의 윤곽**으로 제한됩니다. 사용 가능한 윤곽 요소의 수는 윤곽 형식 (내부 또는 외부 윤곽) 및 윤곽 설명 수에 따라 달라집니다. 윤곽 요소는 최대 **16,384** 개까지 프로그래밍할 수 있습니다.

윤곽 수식을 사용한 SL 사이클에서는 구조화된 프로그램 레이아웃을 미리 지정하며 사용자가 개별 프로그램에서 자주 사용하는 윤곽을 저장할 수 있도록 합니다. 윤곽 수식을 사용하면 하위 윤곽을 연결하여 완전한 윤곽을 형성하고 해당 윤곽이 포켓이나 아일랜드에 적용되는지 여부를 정의할 수 있습니다.

“윤곽 수식을 사용한 SL 사이클” 기능을 현재 형식으로 사용하려면 TNC 사용자 인터페이스의 여러 영역에서 필요한 내용을 입력해야 합니다. 이 기능은 향후 개발 작업의 기반이 됩니다.



프로그램 구조: SL 사이클 및 복잡한 윤곽 수식을 사용한 가공

0 BEGIN PGM CONTOUR MM

...

5 SEL CONTOUR "MODEL"

6 CYCL DEF 20 KONTUR-DATEN ...

8 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT...

9 CYCL CALL

...

12 CYCL DEF 23 FLOOR FINISHING...

13 CYCL CALL

...

16 CYCL DEF 24 SIDE FINISHING...

17 CYCL CALL

63 L Z+250 R0 FMAX M2

64 END PGM CONTOUR MM

하위 윤곽 속성

- TNC에서는 기본적으로 윤곽을 포켓으로 간주합니다. 반경 보정을 프로그래밍하지 마십시오.
- TNC에서는 이송 속도 F 및 보조 기능 M을 무시합니다.
- 좌표를 변환할 수 있습니다. 좌표가 하위 윤곽 내에서 프로그래밍된 경우에는 다음 서브프로그램에서도 적용되지만 사이클 호출 후에 좌표를 재설정할 필요는 없습니다.
- 서브프로그램의 스핀들축에 좌표를 포함할 수는 있지만 이러한 좌표는 무시됩니다.
- 작업 평면은 서브프로그램의 첫 번째 좌표 블록에서 정의됩니다.
- 필요에 따라 다양한 깊이로 하위 윤곽을 정의할 수 있습니다.

고정 사이클의 특징

- TNC는 사이클이 시작되기 전에 공구를 안전 거리로 자동 배치합니다.
- 커터가 아일랜드 위가 아닌 주위로 이동하기 때문에 각 진입 깊이 수준은 중단 없이 밀링됩니다.
- "내부 코너" 반경을 프로그래밍할 수 있습니다. 공구는 내부 코너의 표면 결함을 방지하기 위해 지속적으로 이동합니다. 이는 황삭 및 측면 정삭 사이클의 가장 바깥쪽 경로에 적용됩니다.
- 측면 정삭을 위해 접선 호에서 윤곽에 접근합니다.
- 공구는 다시 바닥 정삭을 위해 접선 호의 공작물에 접근합니다. 예를 들어, 공구축 Z의 경우 호는 Z/X 평면에 있을 수 있습니다.
- 윤곽은 상향 또는 하향 밀링으로 전체적으로 가공됩니다.

밀링 깊이, 정삭 여유량 및 안전 거리 등의 가공 데이터는 사이클 20에 윤곽 데이터로 입력됩니다.

프로그램 구조: 윤곽 수식을 사용하여 하위 윤곽 계산

```
0 BEGIN PGM MODEL MM
1 DECLARE CONTOUR QC1 = "CIRCLE1"
2 DECLARE CONTOUR QC2 = "CIRCLEXY" DEPTH15
3 DECLARE CONTOUR QC3 = "TRIANGLE" DEPTH10
4 DECLARE CONTOUR QC4 = "SQUARE" DEPTH5
5 QC10 = ( QC1 | QC3 | QC4 ) \ QC2
6 END PGM MODEL MM
```

```
0 BEGIN PGM CIRCLE1 MM
1 CC X+75 Y+50
2 LP PR+45 PA+0
3 CP IPA+360 DR+
4 END PGM CIRCLE1 MM
```

```
0 BEGIN PGM CIRCLE31XY MM
```

```
...
```

```
...
```

윤곽 정의를 사용하여 프로그램 선택

윤곽 선택 기능을 사용하면 윤곽 정의를 통해 프로그램을 선택할 수 있습니다. 그러면 TNC에서는 윤곽 정의에서 윤곽 설명을 가져옵니다.

SPEC
FCT

윤곽
+ 점
가공

SEL
CONTOUR

- ▶ 특수 기능이 지정된 소프트 키 행 표시
- ▶ 윤곽 및 점 가공에 대한 기능 메뉴를 선택합니다.
- ▶ 윤곽 선택 소프트 키를 누릅니다.
- ▶ 윤곽 정의가 포함된 프로그램의 전체 이름을 입력하고 END 키를 눌러 확인합니다.



SEL CONTOUR 블록은 SL 사이클 전에 프로그래밍합니다. 사이클 14 윤곽 지오메트리에는 **SEL CONTOUR**를 사용하는 경우에는 더 이상 필요하지 않습니다.

윤곽 설명 정의

DECLARE CONTOUR 기능을 사용하면 TNC에서 윤곽 설명을 가져오는 프로그램의 경로를 프로그램에 입력할 수 있습니다. 또한 해당 윤곽 설명에 대해 별도의 깊이를 선택할 수 있습니다 (FCL 2 기능).

SPEC
FCT

윤곽
+ 점
가공

DECLARE
CONTOUR

- ▶ 특수 기능이 지정된 소프트 키 행 표시
- ▶ 윤곽 및 점 가공에 대한 기능 메뉴를 선택합니다.
- ▶ 윤곽 선언 소프트 키를 누릅니다.
- ▶ 윤곽 지정자 **QC**의 번호를 입력하고 ENT 키를 눌러 확인합니다.
- ▶ 윤곽 설명이 포함된 프로그램의 전체 이름을 입력하고 END 키를 눌러 확인하거나, 원하는 경우
- ▶ 선택한 윤곽의 별도 깊이를 정의합니다.



지정된 윤곽 지정자 **QC**를 사용하면 윤곽 수식에 다양한 윤곽을 포함할 수 있습니다.

윤곽의 별도 깊이를 프로그래밍하는 경우에는 모든 하위 윤곽에 대해 깊이를 지정해야 합니다. 필요한 경우 깊이를 0으로 지정하십시오.

복잡한 윤곽 수식 입력

소프트 키를 사용하여 수학 수식에서 다양한 윤곽을 서로 연결할 수 있습니다.

- ▶ 특수 기능이 지정된 소프트 키 행 표시
- ▶ 윤곽 및 점 가공에 대한 기능 메뉴를 선택합니다.
- ▶ 윤곽 수식 소프트 키를 누릅니다. 그러면 TNC에 다음과 같은 소프트 키가 표시됩니다.

수학 기능	소프트 키
교집합 예 : ?QC10 = QC1 & QC5	
합집합 예 : ?QC25 = QC7 QC18	
대칭 차집합 예 : QC12 = QC5 ^ QC25	
제외 예 : QC25 = QC1 \ QC2	
여는 괄호 예 : QC12 = QC1 * (QC2 + QC3)	
닫는 괄호 예 : QC12 = QC1 * (QC2 + QC3)	
단일 윤곽 정의 예 : ?QC12 = QC1	

윤곽 중첩

TNC에서는 기본적으로 프로그래밍된 윤곽을 포켓으로 간주합니다. 윤곽 수식의 기능을 사용하면 윤곽을 포켓에서 아일랜드로 변환할 수 있습니다.

포켓과 아일랜드를 중첩하여 새 윤곽을 형성할 수 있습니다. 따라서 다른 포켓만큼 포켓 영역을 확장하거나 아일랜드만큼 줄일 수 있습니다.

서브프로그램: 포켓 중첩

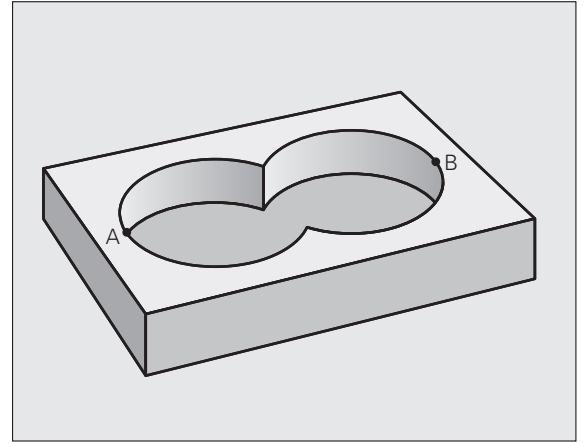


후속 프로그래밍 예는 윤곽 정의 프로그램에 정의되어 있는 윤곽 설명 프로그램입니다. 윤곽 정의 프로그램은 실제 주 프로그램의 **윤곽 선택** 기능을 통해 호출됩니다.

포켓 A와 B가 중첩됩니다.

TNC에서는 교점 S1 및 S2를 계산합니다. 이러한 점은 프로그래밍하지 않아도 됩니다.

포켓은 완전한 원으로 프로그래밍됩니다.



윤곽 설명 프로그램 1: 포켓 A

```

0 BEGIN PGM POCKET_A MM
1 L X+10 Y+50 R0
2 CC X+35 Y+50
3 C X+10 Y+50 DR-
4 END PGM POCKET_A MM

```

윤곽 설명 프로그램 2: 포켓 B

```

0 BEGIN PGM POCKET_B MM
1 L X+90 Y+50 R0
2 CC X+65 Y+50
3 C X+90 Y+50 DR-
4 END PGM POCKET_B MM

```

포함 영역

중첩 영역을 포함하여 표면 A 와 B 가 모두 가공됩니다.

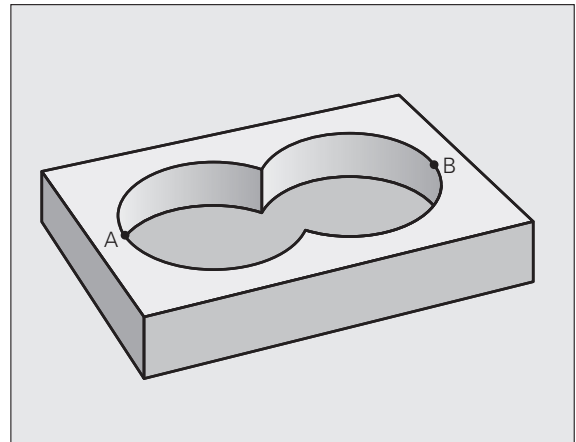
- 표면 A 와 B 는 반경 보정을 적용하지 않고 별도의 프로그램에서 프로그래밍해야 합니다.
- 윤곽 수식에서 표면 A와 B는 “합집합” 기능을 사용하여 처리합니다.

윤곽 정의 프로그램 :

```

50 ...
51 ...
52 DECLARE CONTOUR QC1 = "POCKET_A.H"
53 DECLARE CONTOUR QC2 = "POCKET_B.H"
54 QC10 = QC1 | QC2
55 ...
56 ...

```



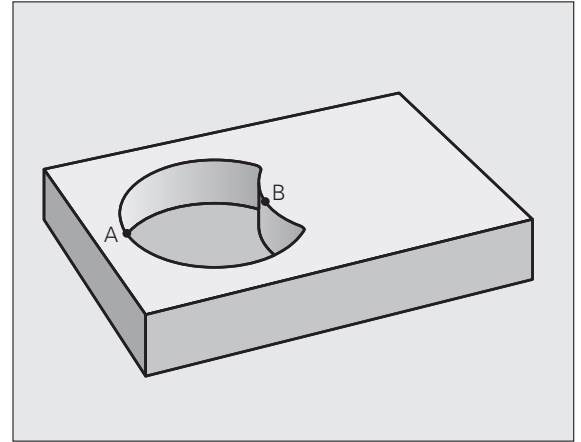
제외 영역

표면 A는 B에 의해 중첩되는 부분을 제외하고 가공됩니다.

- 표면 A와 B는 반경 보정을 적용하지 않고 별도의 프로그램에 입력해야 합니다.
- 윤곽 수식에서 **제외** 기능을 사용하여 표면 A에서 표면 B를 뺍니다.

윤곽 정의 프로그램 :

```
50 ...
51 ...
52 DECLARE CONTOUR QC1 = "POCKET_A.H"
53 DECLARE CONTOUR QC2 = "POCKET_B.H"
54 QC10 = QC1 \ QC2
55 ...
56 ...
```



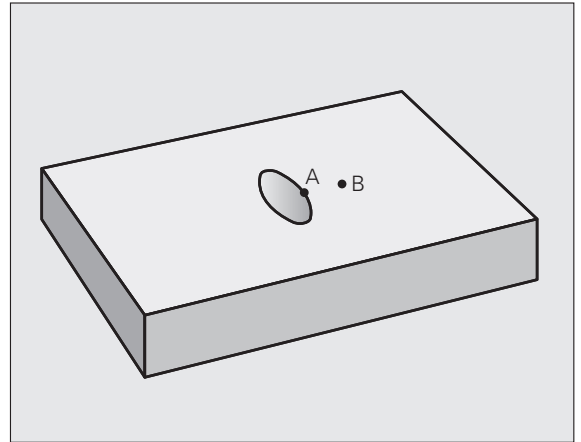
교차 영역

A와 B가 중첩되는 영역만 가공됩니다. (A 또는 B 하나만 적용되는 영역은 가공되지 않은 상태로 남습니다.)

- 표면 A와 B는 반경 보정을 적용하지 않고 별도의 프로그램에 입력해야 합니다.
- 윤곽 수식에서 표면 A와 B는 "교집합" 기능을 사용하여 처리합니다.

윤곽 정의 프로그램 :

```
50 ...
51 ...
52 DECLARE CONTOUR QC1 = "POCKET_A.H"
53 DECLARE CONTOUR QC2 = "POCKET_B.H"
54 QC10 = QC1 & QC2
55 ...
56 ...
```

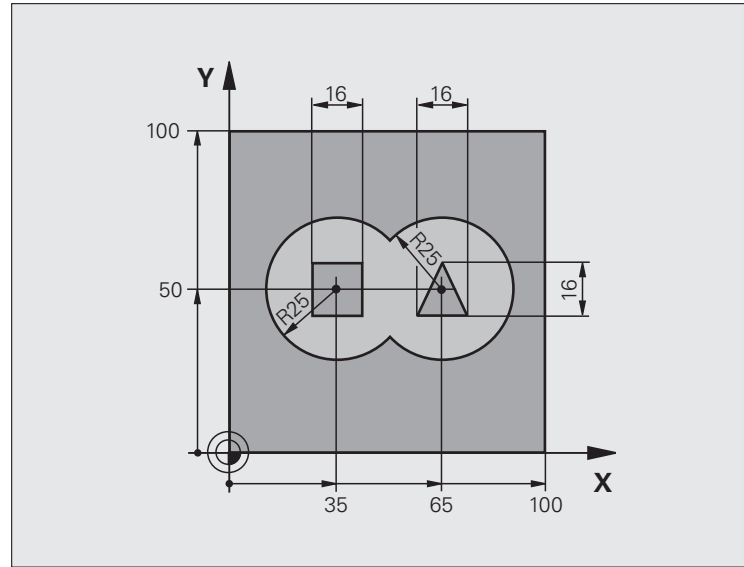


SL 사이클을 사용한 윤곽 가공



완전한 윤곽은 SL 사이클 20-24를 사용하여 가공됩니다 (170 페이지의 "개요" 참조).

예 : 윤곽 수식을 사용하여 중첩된 윤곽 황삭 및 정삭



0 BEGIN PGM CONTOUR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL DEF 1 L+0 R+2.5	황삭 커터의 공구 정의
4 TOOL DEF 2 L+0 R+3	정삭 커터의 공구 정의
5 TOOL CALL 1 Z S2500	황삭 커터의 공구 호출
6 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
7 SEL CONTOUR "MODEL"	윤곽 정의 프로그램 지정
8 CYCL DEF 20 CONTOUR DATA	일반 가공 파라미터 정의
Q1=-20 ; 밀링 깊이	
Q2=1 ; 공구 경로 중첩	
Q3=+0.5 ; 측면 잔삭량	
Q4=+0.5 ; 바닥 잔삭량	
Q5=+0 ; 표면 좌표	
Q6=2 ; 안전 거리	
Q7=+100 ; 안전 높이	
Q8=0.1 ; 라운딩 반경	
Q9=-1 ; 방향	

9 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT	사이클 정의 : 황삭
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=350 ; 황삭 가공 속도	
Q18=0 ; 거친 황삭 공구	
Q19=150 ; 왕복 이송 속도	
Q401=100 ; 이송 속도 계수	
Q404=0 ; 미세 황삭 방법	
10 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 황삭
11 TOOL CALL 2 Z S5000	정삭 커터의 공구 호출
12 CYCL DEF 23 FLOOR FINISHING	사이클 정의 : 바닥 정삭
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=200 ; 황삭 가공 속도	
13 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 바닥 정삭
14 CYCLE DEF 24 측면 정삭	사이클 정의 : 측면 정삭
Q9=+1 ; 방향	
Q10=5 ; 절입 깊이	
Q11=100 ; 절입 이송 속도	
Q12=400 ; 황삭 가공 속도	
Q14=+0 ; 측면 잔삭량	
15 CYCL CALL M3	사이클 호출 : 측면 정삭
16 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
17 END PGM CONTOUR MM	

윤곽 수식을 사용한 윤곽 정의 프로그램 :

0 BEGIN PGM MODEL MM	윤곽 정의 프로그램
1 DECLARE CONTOUR QC1 = "CIRCLE1"	"CIRCLE1" 프로그램의 윤곽 지정자 정의
2 FN 0: Q1 =+35	PGM "CIRCLE31XY" 에 사용되는 파라미터의 값 지정
3 FN 0: Q2 = +50	
4 FN 0: Q3 =+25	
5 DECLARE CONTOUR QC2 = "CIRCLE31XY"	"CIRCLE31XY" 프로그램의 윤곽 지정자 정의
6 DECLARE CONTOUR QC3 = "TRIANGLE"	"TRIANGLE" 프로그램의 윤곽 지정자 정의
7 DECLARE CONTOUR QC4 = "SQUARE"	"SQUARE" 프로그램의 윤곽 지정자 정의
8 QC10 = (QC 1 QC 2) \ QC 3 \ QC 4	윤곽 수식
9 END PGM MODEL MM	

윤곽 설명 프로그램 :

0 BEGIN PGM CIRCLE1 MM	윤곽 설명 프로그램 : 오른쪽 원
1 CC X+65 Y+50	
2 L PR+25 PA+0 R0	
3 CP IPA+360 DR+	
4 END PGM CIRCLE1 MM	
0 BEGIN PGM CIRCLE31XY MM	윤곽 설명 프로그램 : 왼쪽 원
1 CC X+Q1 Y+Q2	
2 LP PR+Q3 PA+0 R0	
3 CP IPA+360 DR+	
4 END PGM CIRCLE31XY MM	
0 BEGIN PGM TRIANGLE MM	윤곽 설명 프로그램 : 오른쪽 삼각형
1 L X+73 Y+42 R0	
2 L X+65 Y+58	
3 L X+58 Y+42	
4 L X+73	
5 END PGM TRIANGLE MM	
0 BEGIN PGM SQUARE MM	윤곽 설명 프로그램 : 왼쪽 정사각형
1 L X+27 Y+58 R0	
2 L X+43	
3 L Y+42	
4 L X+27	
5 L Y+58	
6 END PGM SQUARE MM	

9.2 간단한 윤곽 수식을 사용한 SL 사이클

기본 사항

SL 사이클 및 간단한 윤곽 수식을 사용하면 최대 9 개의 하위 윤곽 (포켓 또는 아일랜드) 을 조합하여 간단하게 윤곽을 형성할 수 있습니다. 개별 하위 윤곽 (지오메트리 데이터) 은 별도의 프로그램으로 정의합니다. 이 방법을 사용하면 모든 하위 윤곽을 원하는 횟수만큼 사용할 수 있습니다. TNC에서는 선택한 하위 윤곽에서 윤곽을 계산합니다.



SL 사이클 프로그래밍을 위한 메모리 용량 (모든 윤곽 설명 프로그램) 은 **128 개의 윤곽**으로 제한됩니다. 사용 가능한 윤곽 요소의 수는 윤곽 형식 (내부 또는 외부 윤곽) 및 윤곽 설명 수에 따라 달라집니다. 윤곽 요소는 최대 **16,384** 개까지 프로그래밍할 수 있습니다.

하위 윤곽 속성

- 반경 보정을 프로그래밍하지 마십시오.
- TNC에서는 이송 속도 F 및 보조 기능 M 을 무시합니다.
- 좌표를 변환할 수 있습니다. 좌표가 하위 윤곽 내에서 프로그래밍된 경우에는 다음 서브프로그램에서도 적용되지만 사이클 호출 후에 좌표를 재설정할 필요는 없습니다.
- 서브프로그램의 스핀들축에 좌표를 포함할 수는 있지만 이러한 좌표는 무시됩니다.
- 작업 평면은 서브프로그램의 첫 번째 좌표 블록에서 정의됩니다.

고정 사이클의 특징

- TNC는 사이클이 시작되기 전에 공구를 안전 거리로 자동 배치합니다.
- 커터가 아일랜드 위가 아닌 주위로 이동하기 때문에 각 진입 깊이 수준은 중단 없이 밀링됩니다.
- "내부 코너" 반경을 프로그래밍할 수 있습니다. 공구는 내부 코너의 표면 결함을 방지하기 위해 지속적으로 이동합니다. 이는 황삭 및 측면 정삭 사이클의 가장 바깥쪽 경로에 적용됩니다.
- 측면 정삭을 위해 접선 호에서 윤곽에 접근합니다.
- 공구는 다시 바닥 정삭을 위해 접선 호의 공작물에 접근합니다. 예를 들어, 공구축 Z의 경우 호는 Z/X 평면에 있을 수 있습니다.
- 윤곽은 상향 또는 하향 밀링으로 전체적으로 가공됩니다.

밀링 깊이, 정삭 여유량 및 안전 거리 등의 가공 데이터는 사이클 20에 윤곽 데이터로 입력됩니다.

프로그램 구조: SL 사이클 및 복잡한 윤곽 수식을 사용한 가공

0 BEGIN PGM CONTDEF MM

...

5 CONTOUR DEF

P1= "POCK1.H"

I2 = "ISLE2.H" DEPTH5

I3 "ISLE3.H" DEPTH7.5

6 CYCL DEF 20 CONTOUR DATA...

8 CYCL DEF 22 ROUGH-OUT...

9 CYCL CALL

...

12 CYCL DEF 23 FLOOR FINISHING...

13 CYCL CALL

...

16 CYCL DEF 24 SIDE FINISHING...

17 CYCL CALL

63 L Z+250 R0 FMAX M2

64 END PGM CONTDEF MM

간단한 윤곽 수식 입력

소프트 키를 사용하여 수학 수식에서 다양한 윤곽을 서로 연결할 수 있습니다.

SPEC
FCT

윤곽
+ 점
가공

CONTOUR
DEF

아이슬랜드
표면

- ▶ 특수 기능이 지정된 소프트 키 행 표시
- ▶ 윤곽 및 점 가공에 대한 기능 메뉴를 선택합니다.
- ▶ 윤곽 정의 소프트 키를 누릅니다. TNC에서 윤곽 수식을 입력하기 위한 대화 상자가 열립니다.
- ▶ 첫 번째 하위 윤곽의 이름을 입력합니다. 첫 번째 하위 윤곽은 항상 가장 깊은 포켓이어야 합니다. ENT 키를 눌러 확인합니다.
- ▶ 다음 하위 윤곽이 포켓 또는 아일랜드인지 여부는 소프트 키를 통해 지정합니다. ENT 키를 눌러 확인합니다.
- ▶ 두 번째 하위 윤곽의 이름을 입력합니다. ENT 키를 눌러 확인합니다.
- ▶ 필요한 경우, 두 번째 하위 윤곽의 깊이를 입력합니다. ENT 키를 눌러 확인합니다.
- ▶ 모든 하위 윤곽을 입력할 때까지 위에서 설명한 대화 상자로 계속 작업합니다.



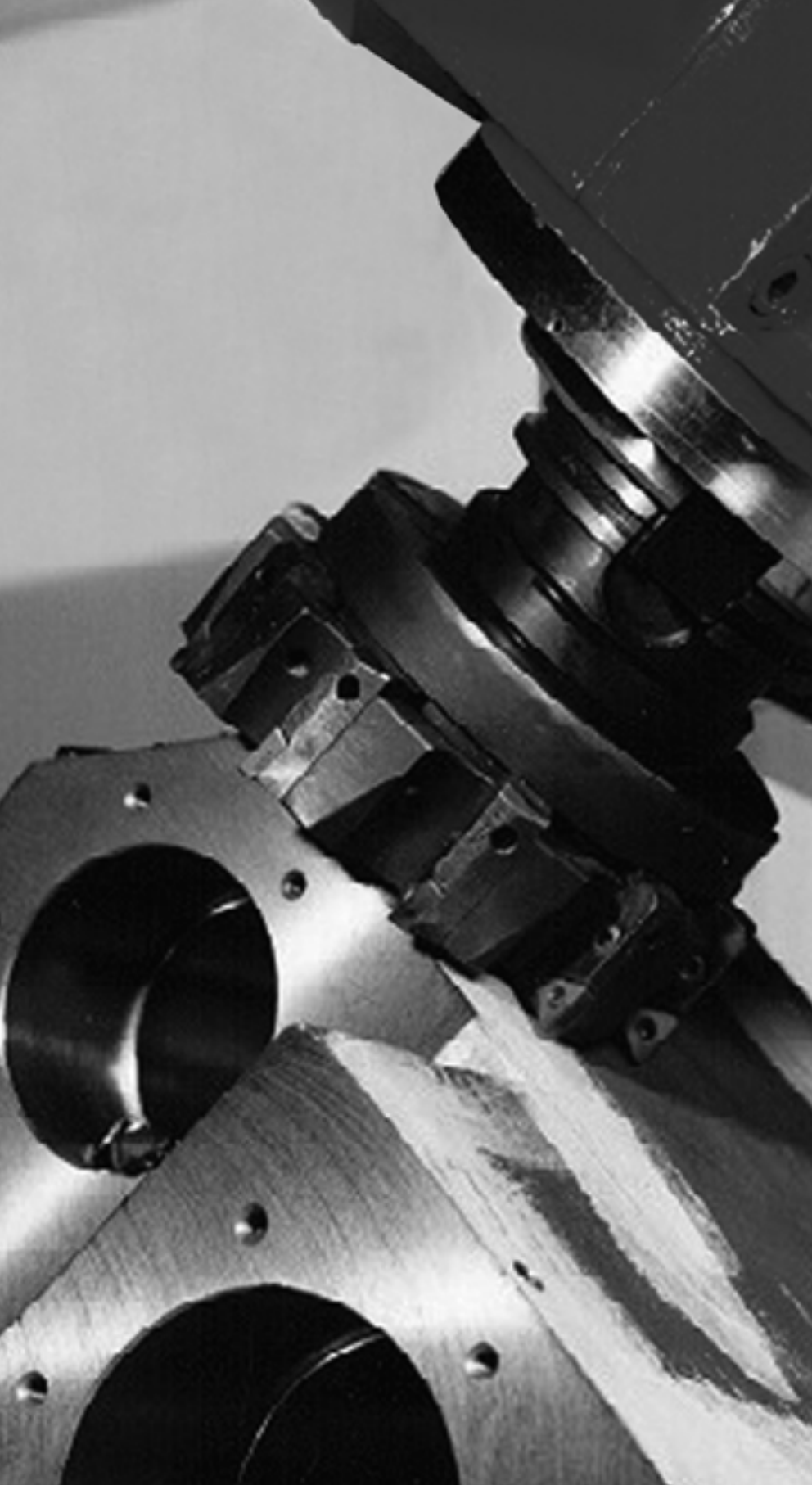
- 일반적으로 가장 깊은 포켓의 하위 윤곽 목록을 시작합니다!
- 윤곽이 아일랜드로 정의되면 TNC가 입력된 깊이를 아일랜드 높이로 해석합니다. 그 다음 입력된 값 (대수 기호 없이) 이 공작물 상단 표면이 됩니다!
- 깊이를 0으로 입력하면 포켓의 경우 사이클 20에서 정의한 깊이가 적용됩니다. 그 다음 아일랜드가 공작물 상단 표면까지 올라갑니다!

SL 사이클을 사용한 윤곽 가공



완전한 윤곽은 SL 사이클 20-24를 사용하여 가공됩니다 (170 페이지의 "개요" 참조).





10

고정 사이클 : 다중 경로
밀링



10.1 기본 사항

개요

TNC 에서는 다음과 같은 특성의 가공 표면에 사용할 수 있는 4 가지 사이클을 제공합니다.

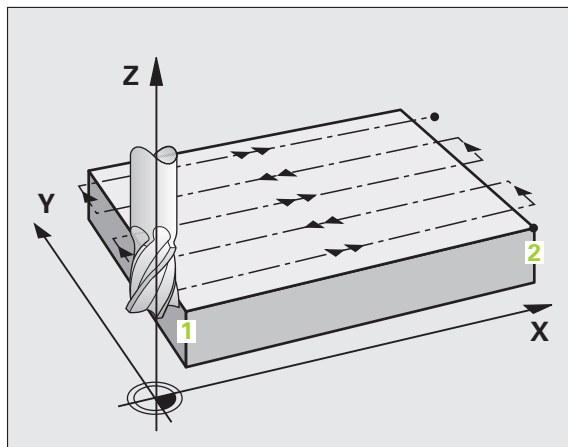
- 평평한 직사각형 표면
- 평평하고 기울어진 표면
- 특정 방향으로 기울어진 표면
- 비틀린 표면

사이클	소프트 키	페이지
230 다중 경로 밀링 평평한 직사각형 표면용 사이클		227 페이지
231 직선 보간 표면 기울어지거나 비틀린 표면용 사이클		229 페이지
232 평면 밀링 보정량이 표시되어 있고 진입이 여러 번 인 평평한 직사각형 표면용 사이클		233 페이지

10.2 다중 경로 밀링 (사이클 230, DIN/ISO: G230, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 작업 평면의 현재 위치에서 TNC 가 급속 이송 **FMAX** 로 공구를 시작점 **1**에 배치합니다. 공구는 해당 반경만큼 왼쪽 및 위쪽으로 이동됩니다.
- 2 공구가 **FMAX** 로 공구축에서 안전 거리로 이동합니다. 해당 위치에서 공구는 절입 이송 속도로 공구축에 프로그래밍된 시작 위치로 접근합니다.
- 3 공구가 프로그래밍된 밀링 이송 속도로 끝점 **2**로 이동합니다. TNC에서는 프로그래밍된 시작점, 프로그램 길이 및 공구 반경을 사용하여 끝점을 계산합니다.
- 4 TNC 가 스텝오버 이송 속도로 공구를 다음 경로의 시작점까지 보정합니다. 보정량은 프로그래밍된 폭 및 가공 횟수로 계산됩니다.
- 5 공구가 첫 번째 축의 음의 방향으로 돌아옵니다.
- 6 프로그래밍된 표면이 완료될 때까지 다중 경로 밀링이 반복됩니다.
- 7 사이클이 종료되면 공구가 **FMAX** 로 안전 거리까지 후퇴됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:

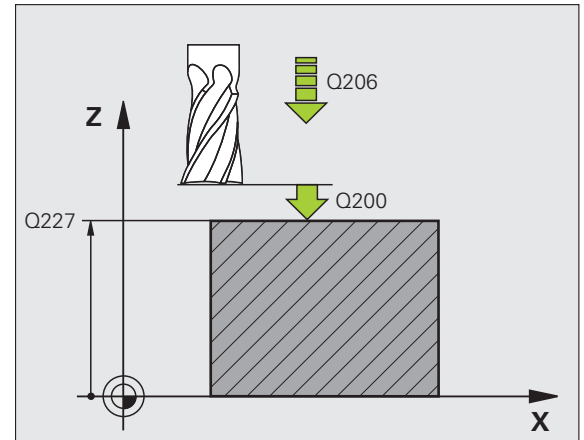
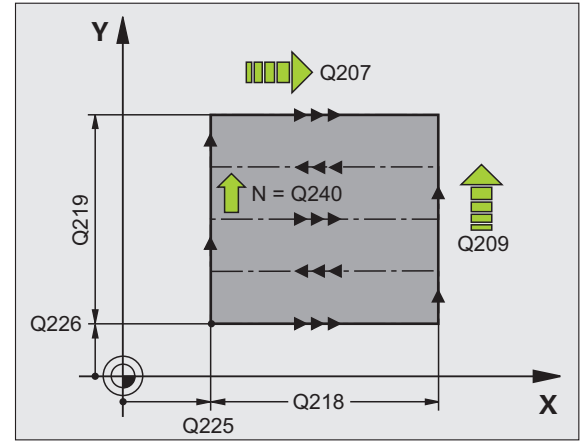


현재 위치에서 TNC 는 공구를 먼저 작업 평면에서, 그런 다음 스핀들축에서 시작점에 배치합니다.

공구와 클램핑 장치가 충돌하지 않도록 공구를 사전 위치결정합니다.



- ▶ **1차축 시작점의 좌표 Q225(절대):** 작업 평면의 기준축에 다중 경로로 밀링할 표면의 최소점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축 시작점의 좌표 Q226(절대):** 작업 평면의 보조축에 다중 경로로 밀링할 표면의 최소점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3차축 시작점의 좌표 Q227(절대):** 다중 경로 밀링이 수행되는 스텝층의 높이입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째 면의 길이 Q218(증분):** 작업 평면의 기준축에서 다중 경로로 밀링할 표면의 길이 (첫 번째 축의 시작점 참조) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2번째 면의 길이 Q219(증분):** 작업 평면의 보조축에서 다중 경로로 밀링할 표면의 길이 (두 번째 축의 시작점 참조) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **가공 횟수 Q240:** 폭에 대해 적용할 경로의 수입니다. 입력 범위 : 0~99999
- ▶ **절입 이송 속도 Q206:** 안전 거리에서 밀링 깊이로 이동하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **스텝오버 이송 속도 Q209:** 다음 경로로 이동할 때 공구의 이송 속도 (mm/min) 입니다. 공구를 소재에서 가로 방향으로 이동하는 경우에는 Q209를 Q207 보다 작게 입력하십시오. 개방된 공간에서 공구를 가로 방향으로 이동하는 경우 Q209 가 Q207 보다 커도 됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **안전 거리 Q200(증분):** 사이클 시작 및 끝부분의 위치 결정을 위한 공구 끝과 밀링 깊이 사이의 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



NC 블록

71 CYCL DEF 230 MULTIPASS MILLING

Q225=+10 ;1 차축 시작점의 좌표

Q226=+12 ;2 차축 시작점의 좌표

Q227=+2.5 ;3 차축 시작점의 좌표

Q218=150 ;1 번째 면의 길이

Q219=75 ;2 번째 면의 길이

Q240=25 ;가공 횟수

Q206=150 ;절입 이송 속도

Q207=500 ;밀링가공을 위한 가공속도

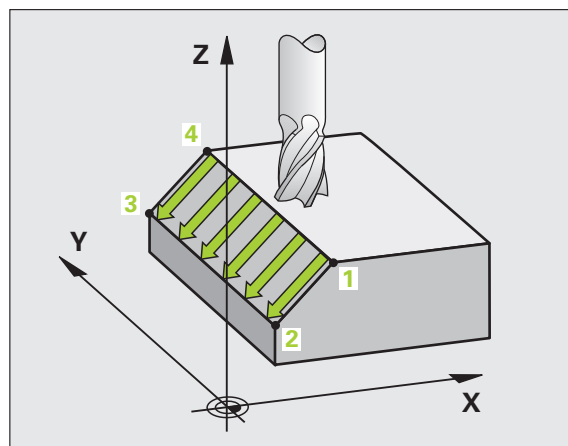
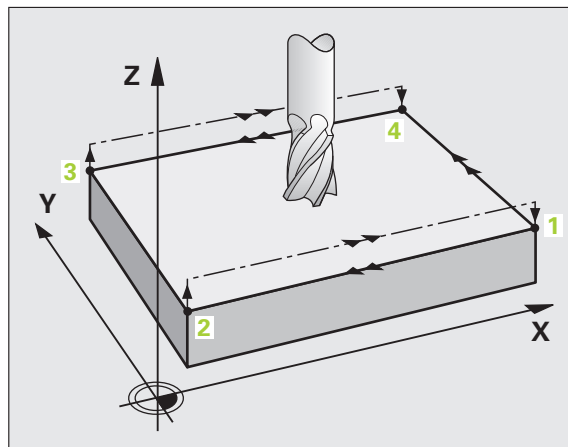
Q209=200 ;스텝오버 이송 속도

Q200=2 ;안전 거리

10.3 직선 보간 표면 (사이클 231, DIN/ISO: G231, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

- 1 현재 위치에서 TNC 가 공구를 선형 3-D 이동으로 시작점 **1** 에 배치합니다.
- 2 그러면 공구가 밀링 이송 속도로 정지 지점 **2** 까지 전진합니다.
- 3 이 점에서 공구는 급속 이송 **FMAX** 로 공구 직경만큼 양의 공구축 방향으로 이동했다가 시작점 **1** 로 돌아옵니다.
- 4 시작점 **1** 에서 TNC 는 공구를 마지막으로 이송한 Z 값으로 되돌립니다.
- 5 TNC 가 점 **1** 의 3 축 모두에서 공구를 점 **4** 방향의 다음 선으로 이동합니다.
- 6 이 점에서 공구는 해당 경로의 정지점으로 이동합니다. TNC 는 점 **2** 에서 끝점과 점 **3** 방향의 이동을 계산합니다.
- 7 프로그래밍된 표면이 완료될 때까지 다중 경로 밀링이 반복됩니다.
- 8 사이클 끝에서 공구는 공구 직경만큼 보정되어 스핀들축의 프로그래밍된 가장 높은 점 위에 배치됩니다.



절삭 동작

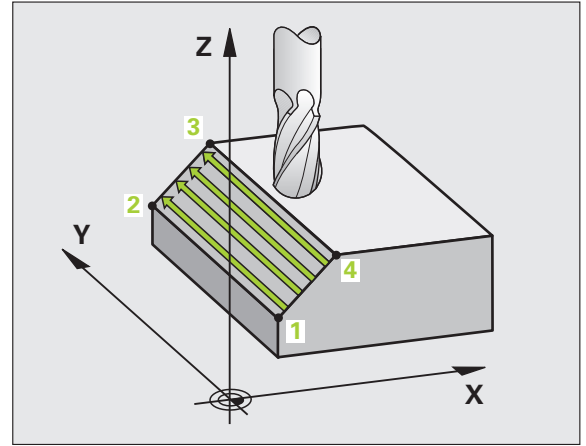
TNC에서는 항상 점 1에서 점 2 방향으로 이동하며 점 1/2에서 점 3/4로 전체 이동을 수행하므로 시작점 (밀링 방향)을 선택할 수 있습니다. 가공할 표면의 원하는 코너에 점 1을 프로그래밍할 수 있습니다.

가공 작업에 엔드밀을 사용하는 경우에는 다음과 같은 방식으로 표면 정삭을 최적화할 수 있습니다.

- 약간 기울어진 표면에 대해서는 셰이핑 컷(점 1의 스핀들축 좌표가 점 2의 스핀들축 좌표보다 큼)을 사용합니다.
- 기울기 경사가 급한 표면에 대해서는 드로잉 컷(점 1의 스핀들축 좌표가 점 2의 스핀들축 좌표보다 작음)을 사용합니다.
- 비틀린 표면을 밀링할 때는 기본 절삭 방향(점 1에서 점 2 방향)을 경사가 더 급한 기울기 방향에 평행하도록 프로그래밍합니다.

가공 작업에 구형 커터를 사용하는 경우에는 다음과 같은 방식으로 표면 정삭을 최적화할 수 있습니다.

- 비틀린 표면을 밀링할 때는 기본 절삭 방향(점 1에서 점 2 방향)을 경사가 가장 급한 기울기 방향에 수직이 되도록 프로그래밍합니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



현재 위치에서 TNC가 공구를 선형 3D 이동으로 시작점 1에 배치합니다. 공구와 픽스처가 충돌하지 않도록 공구를 사전 위치결정합니다.

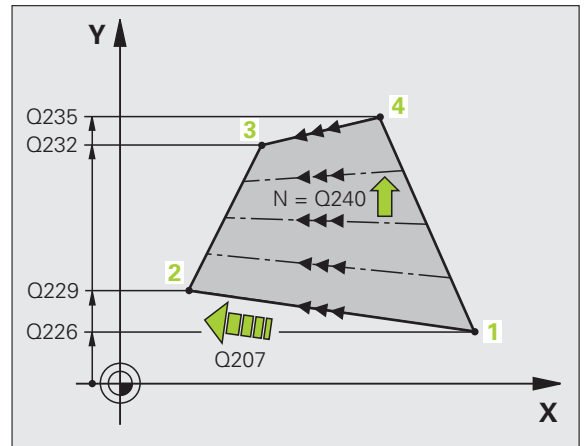
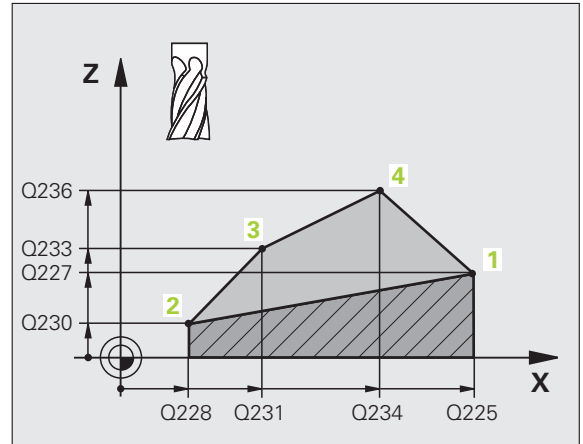
TNC가 반경 보정 R0을 사용하여 공구를 프로그래밍된 위치로 이동합니다.

필요한 경우 중심 절삭 엔드밀 (ISO 1641)을 사용하십시오.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축 시작점의 좌표 Q225(절대):** 작업 평면의 기준축에 다중 경로로 밀링할 표면의 시작점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축 시작점의 좌표 Q226(절대):** 작업 평면의 보조축에 다중 경로로 밀링할 표면의 시작점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3차축 시작점의 좌표 Q227(절대):** 공구축에 다중 경로로 밀링할 표면의 시작점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1차축 2번째위치의 좌표 Q228(절대):** 작업 평면의 기준축에 다중 경로로 밀링할 표면의 정지점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축 2번째위치의 좌표 Q229(절대):** 작업 평면의 보조축에 다중 경로로 밀링할 표면의 정지점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3차축 2번째위치의 좌표 Q230(절대):** 스핀들축에 다중 경로로 밀링할 표면의 정지점 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1차축 3번째위치의 좌표 Q231(절대):** 작업 평면의 기준축에 있는 점 3의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축 3번째위치의 좌표 Q232(절대):** 작업 평면의 보조축에 있는 점 3의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3차축 3번째위치의 좌표 Q233(절대):** 스핀들축에 있는 점 3의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



- ▶ **4차축 1번째위치의 좌표 Q234(절대):** 작업 평면의 기준축에 있는 점 **4**의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **4차축 2번째위치의 좌표 Q235(절대):** 작업 평면의 보조축에 있는 점 **4**의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **4차축 3번째위치의 좌표 Q236(절대):** 스핀들축에 있는 점 **4**의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **가공 횟수 Q240:** 점 **1**과 점 **4** 그리고 점 **2**와 점 **3** 사이에 만들 경로의 수입니다. 입력 범위: 0~99999
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207:** 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min) 입니다. TNC에서는 프로그래밍된 이송 속도의 절반에 해당하는 속도로 첫 단계를 수행합니다. 입력 범위: 0~99999.999, 또는 **FAUTO**, **FU**, **FZ**.

NC 블록

72 CYCL DEF 231 RULED SURFACE	
Q225=+0	;1 차축 시작점의 좌표
Q226=+5	;2 차축 시작점의 좌표
Q227=-2	;3 차축 시작점의 좌표
Q228=+100	;1 차축 2 번째 위치
Q229=+15	;2 차축 2 번째 위치
Q230=+5	;3 차축 2 번째 위치
Q231=+15	;1 차축 3 번째 위치
Q232=+125	;2 차축 3 번째 위치
Q233=+25	;3 차축 3 번째 위치
Q234=+15	;1 차축 4 번째 위치
Q235=+125	;2 차축 4 번째 위치
Q236=+25	;3 차축 4 번째 위치
Q240=40	; 가공 횟수
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도

10.4 평면 밀링 (사이클 232, DIN/ISO: G232, 고급 프로그래밍 기능 소프트웨어 옵션)

사이클 실행

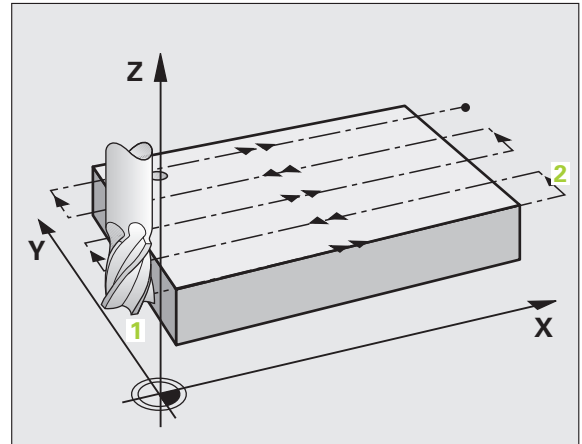
사이클 232 는 정삭 여유량을 고려하면서 여러 번의 진입으로 평평한 표면을 평면 밀링할 때 사용됩니다 . 다음과 같은 세 가지 가공 방법을 사용할 수 있습니다 .

- **방법 Q389=0:** 미안더 가공 (가공 중인 표면 외부로 스텝오버)
- **방법 Q389=1:** 미안더 가공 (가공 중인 표면 내에서 스텝오버)
- **방법 Q389=2:** 선별 가공 (위치결정 이송 속도로 후퇴 및 스텝오버)

- 1 TNC 는 현재 위치에서 위치결정 로직을 사용하여 공구를 급속 이송 **FMAX** 로 시작 위치 **1** 에 배치합니다 . 스핀들축의 현재 위치가 2 차 안전 거리보다 큰 경우 TNC 에서 공구를 먼저 가공 평면에 배치한 다음 스핀들축에 배치합니다 . 그렇지 않은 경우에는 공구가 먼저 2 차 안전 거리로 이동한 후에 가공 평면으로 이동합니다 . 가공 평면의 시작점은 공구 반경과 측면 안전 거리만큼 공작물 모서리에서 보정됩니다 .
- 2 공구가 스핀들축에서 위치결정 이송 속도로 컨트롤에 의해 계산된 첫 번째 절입 깊이로 이동합니다 .

방법 Q389=0

- 3 그러면 공구가 밀링 이송 속도로 정지점 **2** 까지 전진합니다 . 끝점은 표면 **외부**에 있습니다 . 컨트롤은 프로그래밍된 시작점 , 프로그래밍된 길이 , 프로그래밍된 안전 거리로부터 측면 및 공구 반경까지의 끝점을 계산합니다 .
- 4 TNC 가 사전 위치결정 이송 속도로 다음 경로의 시작점까지 공구를 보정합니다 . 보정량은 프로그래밍된 폭 , 공구 반경 및 가공경로의 최대 중첩 비를 사용하여 계산됩니다 .
- 5 공구가 시작점 **1** 방향으로 돌아옵니다 .
- 6 프로그래밍된 표면이 완료될 때까지 이 프로세스가 반복됩니다 . 마지막 경로가 종료되면 공구가 다음 가공 깊이까지 절입합니다 .
- 7 비생산적인 작동이 발생하지 않도록 표면이 반대 방향으로 가공됩니다 .
- 8 모든 진입이 가공될 때까지 이 프로세스가 반복됩니다 . 마지막 진입에서는 입력한 정삭 여유량이 정삭 이송 속도로 밀링됩니다 .
- 9 사이클이 종료되면 TNC 는 공구를 **FMAX** 로 2 차 안전 거리까지 후퇴시킵니다 .

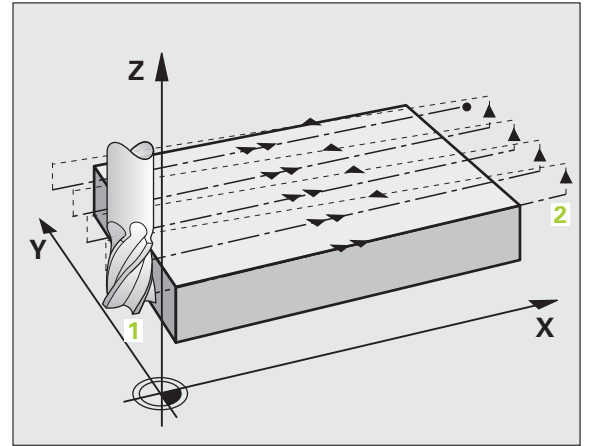
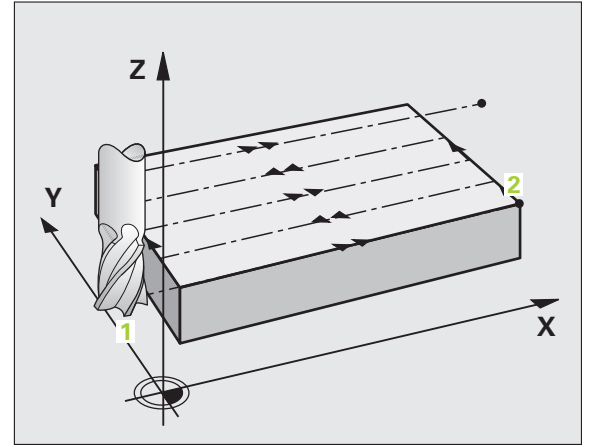


방법 Q389=1

- 3 그러면 공구가 밀링 이송 속도로 정지점 2까지 전진합니다. 끝점은 표면 내부에 있습니다. 컨트롤은 프로그래밍된 시작점, 프로그래밍된 길이 및 공구 반경을 사용하여 끝점을 계산합니다.
- 4 TNC가 사전 위치결정 이송 속도로 다음 경로의 시작점까지 공구를 보정합니다. 보정량은 프로그래밍된 폭, 공구 반경 및 가공경로의 최대 중첩 비를 사용하여 계산됩니다.
- 5 공구가 시작점 1방향으로 돌아옵니다. 다음 선에 대한 동작은 공작물 테두리 내에서 수행됩니다.
- 6 프로그래밍된 표면이 완료될 때까지 이 프로세스가 반복됩니다. 마지막 경로가 종료되면 공구가 다음 가공 깊이까지 절입합니다.
- 7 비생산적인 작동이 발생하지 않도록 표면이 반대 방향으로 가공됩니다.
- 8 모든 진입이 가공될 때까지 이 프로세스가 반복됩니다. 마지막 진입에서는 입력한 정삭 여유량이 정삭 이송 속도로 밀링됩니다.
- 9 사이클이 종료되면 TNC는 공구를 FMAX로 2차 안전 거리까지 후퇴시킵니다.

방법 Q389=2

- 3 그러면 공구가 밀링 이송 속도로 정지점 2까지 전진합니다. 끝점은 표면 외부에 있습니다. 컨트롤은 프로그래밍된 시작점, 프로그래밍된 길이, 프로그래밍된 안전 거리로부터 측면 및 공구 반경까지의 끝점을 계산합니다.
- 4 TNC에서 스핀들축의 공구를 현재 진입 깊이 위의 안전 거리에 배치한 다음, 예비 가공 속도로 다음 선의 시작점으로 직접 이동합니다. 보정량은 프로그래밍된 폭, 공구 반경 및 가공경로의 최대 중첩 비를 사용하여 계산됩니다.
- 5 공구가 현재 진입 깊이로 돌아온 후에 다음 끝점 2방향으로 이동합니다.
- 6 프로그래밍된 표면이 완료될 때까지 이 밀링 프로세스가 반복됩니다. 마지막 경로가 종료되면 공구가 다음 가공 깊이까지 절입합니다.
- 7 비생산적인 작동이 발생하지 않도록 표면이 반대 방향으로 가공됩니다.
- 8 모든 진입이 가공될 때까지 이 프로세스가 반복됩니다. 마지막 진입에서는 입력한 정삭 여유량이 정삭 이송 속도로 밀링됩니다.
- 9 사이클이 종료되면 TNC는 공구를 FMAX로 2차 안전 거리까지 후퇴시킵니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



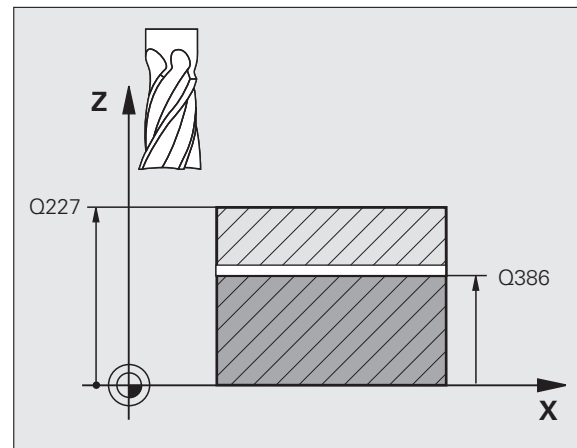
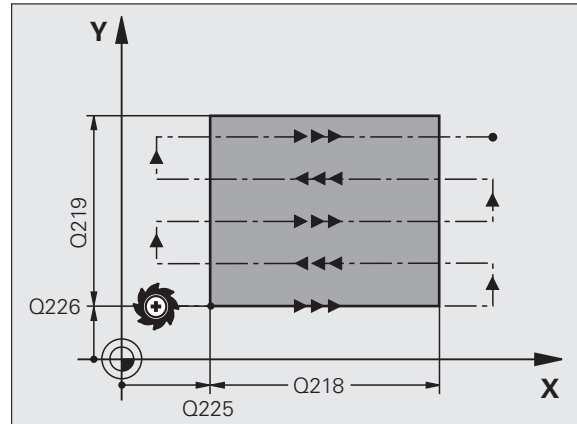
공구와 클램핑 장치 간에 충돌이 발생하지 않도록 Q204 에 2 차 안전 거리를 입력하십시오 .

세 번째 축 Q227 의 시작점과 세 번째 축 Q386 의 끝점을 같은 값으로 입력하면 TNC 에서 사이클을 실행하지 않습니다 (깊이가 0 으로 프로그래밍 됨).

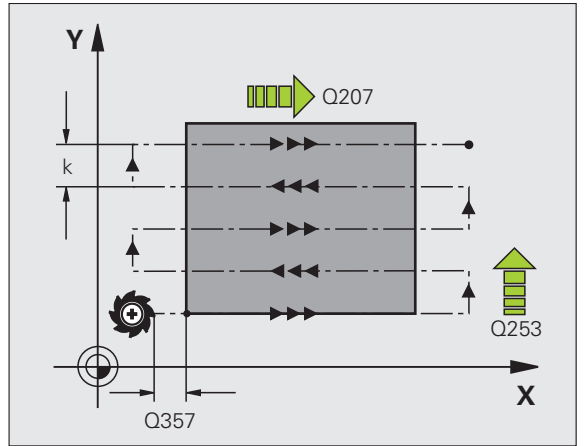
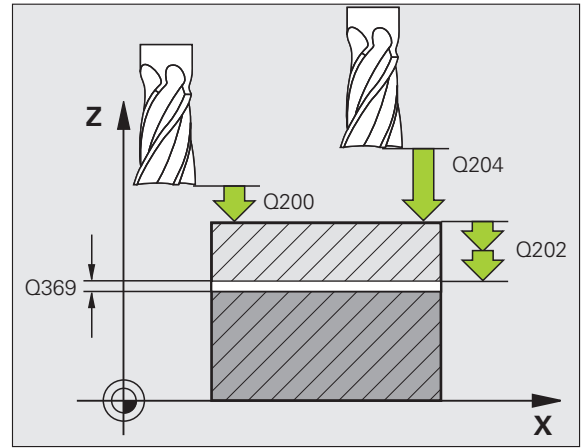
사이클 파라미터



- ▶ **가공 방법 (0/1/2) Q389:** TNC 에서 표면을 가공하는 방법을 지정합니다 .
0: 미안더 가공 (가공할 표면 외부에서 위치결정 이송 속도로 스텝오버)
1: 미안더 가공 (가공할 표면 내에서 밀링 이송 속도로 스텝오버)
2: 선별 가공 (위치결정 이송 속도로 후퇴 및 스텝오버)
- ▶ **1차축 시작점의 좌표 Q225(절대):** 작업 평면의 기준축에서 가공할 표면의 시작 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축 시작점의 좌표 Q226(절대):** 작업 평면의 보조축에 다중 경로로 밀링할 표면의 시작점 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3차축 시작점의 좌표 Q227(절대):** 진입을 계산하는 데 사용되는 공작물 표면의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3차축의 끝점 Q386(절대):** 표면을 평면 밀링할 스핀들축의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째 면의 길이 Q218(증분):** 작업 평면의 기준축에서 가공할 표면의 길이입니다 . 대수 기호를 사용하여 **1차축 시작점의 좌표**를 참조하는 첫 번째 밀링 경로의 방향을 지정합니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째 면의 길이 Q219(증분):** 작업 평면의 보조축에서 가공할 표면의 길이입니다 . 대수 기호를 사용하여 **2차축 시작점의 좌표**를 참조하는 첫 번째 스텝오버의 방향을 지정합니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



- ▶ **최대 절입 깊이 Q202(증분)**: 공구가 매번 전진하는 최대 거리입니다. TNC에서는 공구축의 끝점과 시작점 사이의 차이로 실제 절입 깊이를 계산 (정삭 여유량을 고려) 하여 매번 동일한 절입 깊이가 사용되도록 합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **바닥 잔삭량 Q369(증분)**: 마지막 진입에 사용된 거리입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **가공경로의 최대 증첩 비 Q370**: 최대 스텝오버 계수 k입니다. TNC에서는 2 번째 면의 길이 (Q219) 및 공구 반경에서 실제 스텝오버를 계산하여 가공 시 일정한 스텝오버가 사용되도록 합니다. 공구 테이블에 반경 R2를 입력한 경우 등과 같이 평면 밀링 커터를 사용할 때 잇날 반경을 사용하는 경우 TNC에서는 그에 따라 스텝오버를 줄입니다. 입력 범위 : 0.1~1.9999
- ▶ **밀링가공을 위한 가공속도 Q207**: 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min)입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **정삭 이송 속도 Q385**: 마지막 진입을 밀링하는 동안의 공구 이송 속도 (mm/min)입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FAUTO, FU, FZ**.
- ▶ **예비 가공 속도 Q253**: 시작 위치에 접근할 때와 다음 경로로 이동할 때의 공구 이송 속도 (mm/min)입니다. 공구를 소재에 대해 가로 방향으로 이동 (Q389=1) 하는 경우 TNC에서는 공구를 밀링가공을 위한 가공속도 Q207로 이동합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999, 또는 **FMAX, FAUTO**.



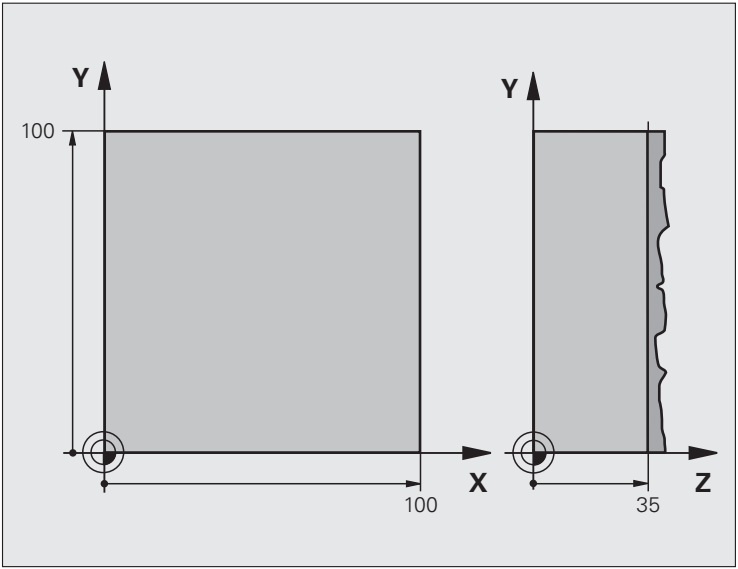
- ▶ **안전 거리 Q200**(충분): 공구 끝과 공구축의 시작 위치 사이의 거리입니다 . 가공 방법 Q389=2 를 사용하여 밀링을 수행하는 경우 TNC 에서는 현재 절입 깊이 위의 안전 거리에 있는 공구를 다음 경로의 시작점으로 이동합니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **측면 안전 거리 Q357**(충분): 공구가 첫 번째 절입 깊이로 접근할 때의 측면 안전 거리이며 가공 방법 Q389=0 또는 Q389=2 를 사용하는 경우 스텝오버가 수행되는 거리입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2차 안전 거리 Q204**(충분): 공구와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 스핀들축의 좌표입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999

NC 블록

71 CYCL DEF 232 FACE MILLING	
Q389=2	; 방법
Q225=+10	; 1 차축 시작점의 좌표
Q226=+12	; 2 차축 시작점의 좌표
Q227=+2.5	; 3 차축 시작점의 좌표
Q386=-3	; 3 차축의 끝점
Q218=150	; 1 번째 면의 길이
Q219=75	; 2 번째 면의 길이
Q202=2	; 최대 절입 깊이
Q369=0.5	; 바닥 잔삭량
Q370=1	; 최대 중첩비
Q207=500	; 밀링가공을 위한 가공속도
Q385=800	; 정삭 이송 속도
Q253=2000	; 예비 가공 속도
Q200=2	; 안전 거리
Q357=2	; 측면 간격
Q204=2	; 2 차 안전 거리

10.5 프로그래밍 예

예 : 다중 경로 밀링



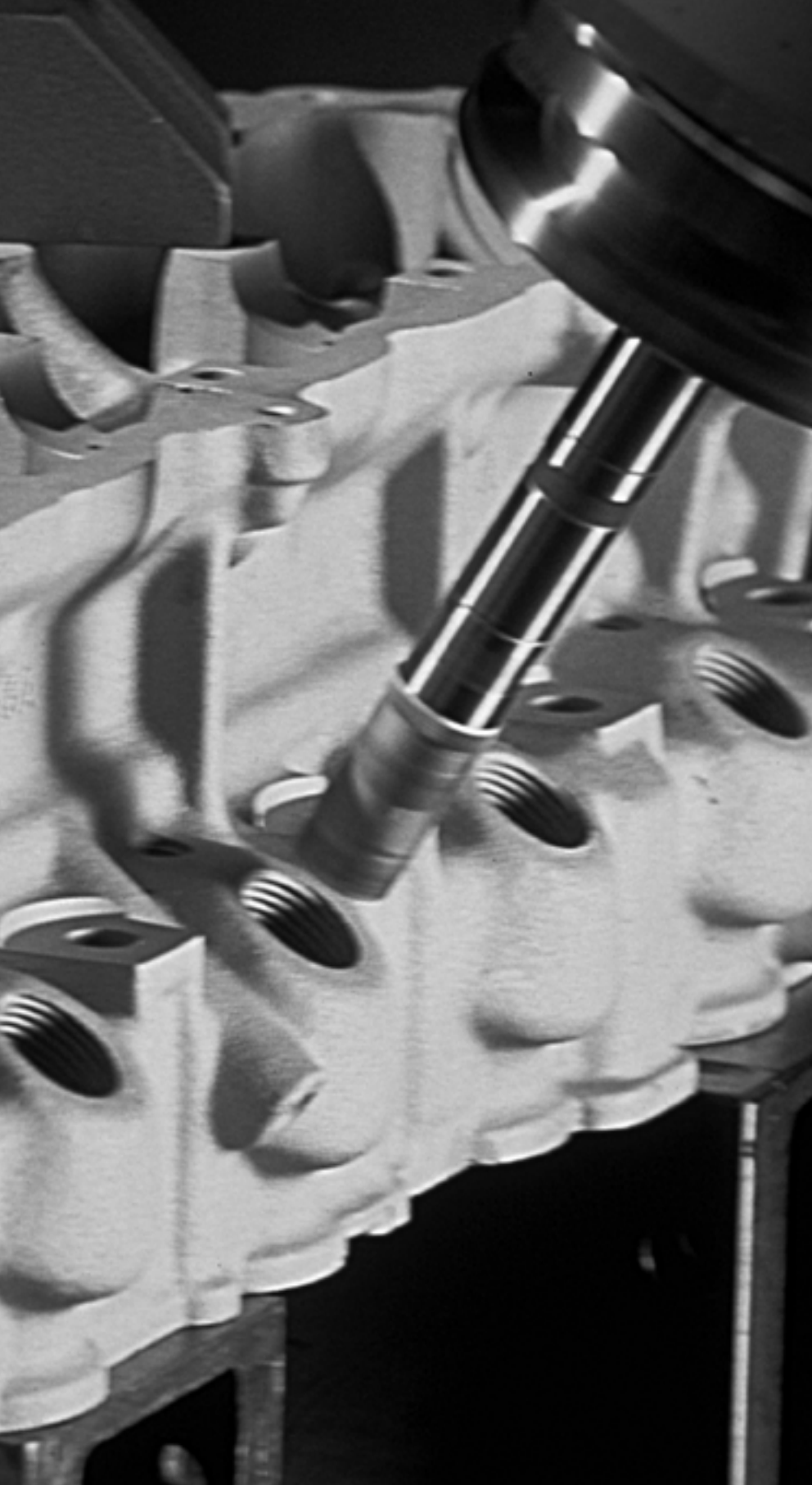
0 BEGIN PGM C230 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z+0	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+40	
3 TOOL CALL 1 Z S3500	공구 호출
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
5 CYCL DEF 230 MULTIPASS MILLING	사이클 정의 : 다중 경로 밀링
Q225=+0 ;1 차축 시작점의 좌표	
Q226=+0 ;2 차축 시작점의 좌표	
Q227=+35 ;3 차축 시작점의 좌표	
Q218=100 ;1 번째 면의 길이	
Q219=100 ;2 번째 면의 길이	
Q240=25 ;가공 횟수	
Q206=250 ;절입 이송 속도	
Q207=400 ;밀링가공을 위한 가공속도	
Q209=150 ;스텝오버 이송 속도	
Q200=2 ;안전 거리	



6 L X+-25 Y+0 R0 FMAX M3	시작점 근처에 사전 위치결정
7 CYCL CALL	사이클 호출
8 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴 , 프로그램 종료
9 END PGM C230 MM	







11

사이클 : 좌표 변환



11.1 기본 사항

개요

윤곽을 프로그래밍하고 나면 좌표 변환을 사용하여 다양한 위치에서 여러 가지 다른 크기로 공작물에 배치할 수 있습니다. TNC에서는 다음과 같은 좌표 변환 사이클을 제공합니다.

사이클	소프트 키	페이지
7 데이텀 이동 프로그램 내에서 직접 또는 데이텀 테이블에서 윤곽 전환		243 페이지
247 데이텀 설정 프로그램 실행 중 데이텀 설정		249 페이지
8 대칭 형상 윤곽 좌우 대칭		250 페이지
10 회전 작업 평면에서 윤곽 회전		252 페이지
11 배율 윤곽의 크기를 늘리거나 줄임		254 페이지
26 축별 배율 각 축에 배율을 적용하여 윤곽의 크기를 늘리거나 줄이기 위한 사이클		255 페이지
19 작업 평면 스위블 헤드 및 / 또는 로타리 테이블이 포함된 기계의 기울어진 좌표계를 가공하기 위한 사이클		257 페이지

좌표 변환의 효과

좌표 변환은 정의되는 즉시 적용되며 호출되지 않습니다. 또한 좌표 변환은 변경하거나 취소할 때까지 적용된 상태로 유지됩니다.

좌표 변환을 취소하는 방법 :

- 배율 1.0 등 새 값을 사용하여 기본 동작에 대한 사이클을 정의합니다.
- 기계 파라미터 **clearMode**에 따라 보조 기능 M2, M30 또는 END PGM 블록을 실행합니다.
- 새 프로그램을 선택합니다.

11.2 데이텀 이동 (사이클 7, DIN/ISO: G54)

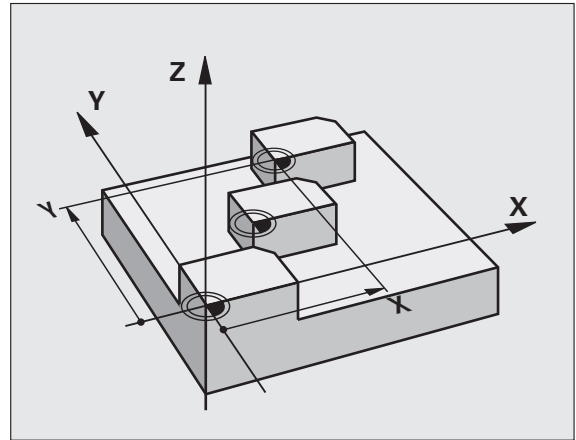
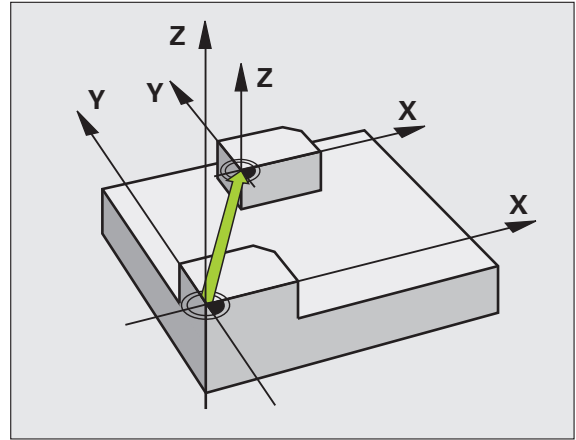
적용

데이텀 이동을 사용하면 공작물의 다양한 위치에서 가공 작업을 반복할 수 있습니다.

데이텀 이동 사이클을 정의하면 모든 좌표 데이터가 새 데이텀을 기준으로 합니다. TNC의 추가 상태 표시에 각 축의 데이텀 이동이 표시되며, 로타리축도 입력할 수 있습니다.

재설정

- X=0, Y=0 등 좌표에 대한 데이텀 이동을 사이클 정의를 통해 직접 프로그래밍합니다.
- X=0, Y=0 등 좌표에 대한 데이텀 이동을 데이텀 테이블에서 호출합니다.



사이클 파라미터



- ▶ **데이텀 이동**: 새 데이텀의 좌표를 입력합니다. 절대값은 수동으로 설정한 공작물 데이텀을 참조합니다. 증분 값은 항상 마지막으로 유효한 상태였던 데이텀을 참조합니다. 이 데이텀은 이미 전환된 데이텀일 수도 있습니다. 입력 범위: 최대 6 개 NC 축, 각각 -99999.9999~99999.9999

NC 블록

13 CYCL DEF 7.0 DATUM SHIFT

14 CYCL DEF 7.1 X+60

16 CYCL DEF 7.3 Z-5

15 CYCL DEF 7.2 Y+40

11.3 데이터 테이블을 사용한 데이터 이동 (사이클 7, DIN/ISO: G53)

적용

데이터 테이블은 다음과 같은 경우에 사용됩니다.

- 공작물의 여러 위치에서 자주 반복되는 가공 순서
- 자주 사용되는 동일한 데이터 이동

프로그램 내에서는 기준점을 사이클 정의에서 직접 프로그래밍할 수도 있고 데이터 테이블에서 호출할 수도 있습니다.

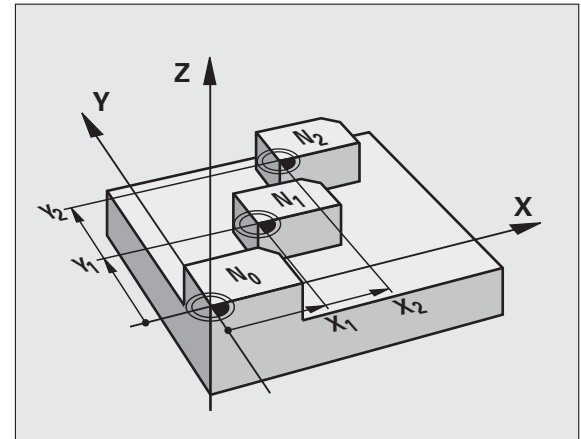
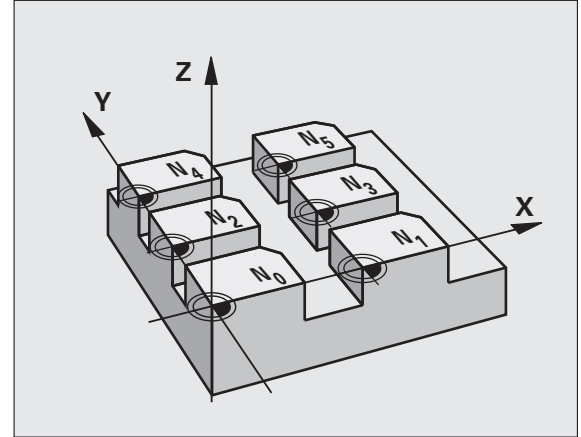
재설정

- $X=0, Y=0$ 등 좌표에 대한 데이터 이동을 데이터 테이블에서 호출합니다.
- $X=0, Y=0$ 등 좌표에 대한 데이터 이동을 사이클 정의를 통해 직접 실행합니다.

상태 표시

추가 상태 표시에는 데이터 테이블의 다음 데이터가 표시됩니다.

- 활성 데이터 테이블의 이름 및 경로
- 활성 데이터 번호
- 활성 데이터 번호의 DOC 열 주석



프로그래밍 시 주의 사항 :

**충돌 주의 !**

데이텀 테이블의 데이텀은 **항상 독점적으로** 현재 데이텀 (프리셋) 을 참조합니다 .



데이텀 테이블이 포함된 데이텀 이동을 사용하는 경우에는 **SEL TABLE** 기능을 사용하여 NC 프로그램에서 원하는 데이텀 테이블을 활성화합니다 .

SEL TABLE 을 사용하지 않고 작업을 수행하는 경우에는 시험 주행 또는 프로그램 실행 전에 원하는 데이텀 테이블을 활성화해야 합니다 . 이는 프로그래밍 그래픽에도 적용됩니다 .

- 파일 관리를 사용하여 **시험 주행** 작동 모드에서 시험 주행에 사용할 테이블을 선택합니다 . 그러면 해당 테이블에 상태 S 가 적용됩니다 .
- 파일 관리를 사용하여 프로그램 실행 모드에서 프로그램 실행에 사용할 테이블을 선택합니다 . 그러면 해당 테이블에는 상태 M 이 적용됩니다 .

데이텀 테이블의 좌표값은 절대 좌표값에 대해서만 적용됩니다 .

테이블 끝에 새 행을 삽입할 수 있습니다 .

데이텀 테이블을 만들 경우 파일 이름은 문자로 시작해야 합니다 .

사이클 파라미터



- ▶ **데이텀 이동:** 데이텀 테이블 또는 Q 파라미터의 데이텀 번호를 입력합니다. Q 파라미터를 입력하는 경우 Q 파라미터에 입력한 데이텀 번호가 활성화됩니다. 입력 범위 : 0~9999

NC 블록

77 CYCL DEF 7.0 DATUM SHIFT

78 CYCL DEF 7.1 #5

파트 프로그램에서 데이텀 테이블 선택

SEL TABLE 기능을 사용하면 TNC 가 데이텀을 가져오는 테이블을 선택할 수 있습니다.



- ▶ 프로그램 호출 기능을 선택하려면 PGM CALL 키를 누릅니다.



- ▶ 데이텀 테이블 소프트 키를 누릅니다.
- ▶ 선택 소프트 키를 사용하여 데이텀 테이블이나 파일의 전체 경로 이름을 선택한 다음 END 키를 눌러 입력 내용을 확인합니다.



사이클 7 데이텀 이동 이전에 **SEL TABLE** 블록을 프로그래밍하십시오.

SEL TABLE 을 사용하여 선택한 데이텀 테이블은 **SEL TABLE** 또는 PGM MGT 를 사용하여 다른 데이텀 테이블을 선택할 때까지 활성화된 상태로 유지됩니다.

프로그램 작성 편집 모드에서 데이터 테이블 편집



데이터 테이블의 값을 변경한 후에는 ENT 키를 사용하여 변경 내용을 저장해야 합니다. 그렇지 않으면 프로그램 실행 중에 변경 내용이 포함되지 않습니다.

프로그램 작성 편집 모드에서 데이터 테이블을 선택합니다.

PGM
MGT

- ▶ PGM MGT 키를 눌러 파일 관리자를 호출합니다.
- ▶ 데이터 테이블을 표시합니다. 형식 선택 및 .D 표시 소프트웨어 키를 누릅니다.
- ▶ 원하는 테이블을 선택하거나 새 파일 이름을 입력합니다.
- ▶ 파일을 편집합니다. 소프트웨어 키 행은 다음과 같은 편집 기능으로 구성되어 있습니다.

기능	소프트 키
테이블 시작 부분 선택	시작 ↑
테이블 끝 선택	종료 ↓
이전 페이지로 이동	페이지 ↑
다음 페이지로 이동	페이지 ↓
라인 삽입 (테이블 끝에서만 가능)	삽입 선
라인 삭제	삭제 선
찾기	FIND
라인 시작 위치로 이동	라인 시작 ←
라인 끝 위치로 이동	라인 종료 →



기능	소프트 키
현재 값 복사	COPY FIELD COPY
복사된 값 삽입	PASTE FIELD PASTE
테이블 끝에 입력한 라인 수 (기준점) 추가	원부(APPEND) N 값

데이텀 테이블 구성

활성축에 대해 데이텀을 정의하지 않으려는 경우에는 DEL 키를 누르십시오. 그러면 해당 입력 필드에서 숫자 값이 지워집니다.

자동
프로그램실행

테이블 편집
X [mm]

파일 : tnc:\nc_programs\cast\zeroshift.d

선 : 0 >>

D	X	Y	Z	A	B
0	+100.524	+50.002	+0	0.0	0.0
1	+200.524	+50.007	+0	0.0	0.0
2	+300.501	+49.998	+0	0.0	0.0
3	+400.594	+50.001	+0	0.0	0.0
4	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
5	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
6	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
7	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
8	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
9	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
10	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
11	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
12	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
13	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
14	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
15	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
16	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
17	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
18	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
19	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
20	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
21	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
22	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
23	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
24	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
25	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
26	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
27	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0

시작

종료

웨이저

웨이저

압입

삭제

찾기

M

S

T

DIAGNOSIS

데이텀 테이블을 종료하는 방법

파일 관리에서 다른 파일 형식과 원하는 파일을 선택합니다.



데이텀 테이블의 값을 변경한 후에는 ENT 키를 사용하여 변경 내용을 저장해야 합니다. 그렇지 않으면 프로그램 실행 중에 변경 내용이 포함되지 않습니다.

상태 표시

TNC의 추가 상태 표시에는 활성 데이텀 이동 값이 표시됩니다.



11.4 데이텀 설정 (사이클 247, DIN/ISO: G247)

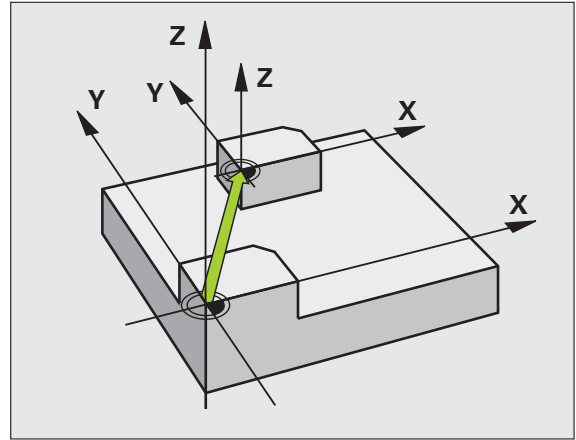
적용

데이텀 설정 사이클을 사용하면 프리셋 테이블에 정의된 프리셋을 새 데이텀으로 활성화할 수 있습니다.

데이텀 설정 사이클을 정의하고 나면 모든 좌표 입력 및 데이텀 이동 (절대 및 증분)은 새 프리셋을 참조합니다.

상태 표시

TNC의 상태 표시에는 데이텀 기호 뒤에 활성화 프리셋 번호가 표시됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



프리셋 테이블에서 데이텀을 활성화하면 데이텀 이동, 좌우 대칭, 회전, 배울 및 축별 배율이 재설정됩니다.

프리셋 번호 0(0 라인)을 활성화하면 수동 운전 모드에서 마지막으로 설정한 데이텀이 활성화됩니다.

사이클 247은 시험 주행 모드에서는 작동하지 않습니다.

사이클 파라미터



▶ **데이텀 수 ?**: 프리셋 테이블에서 활성화할 데이텀 수를 입력합니다. 입력 범위: 0~65535

NC 블록

13 CYCL DEF 247 DATUM SETTING

Q339=4 ; 데이텀 번호

상태 표시

TNC의 추가 상태 표시 (POS. DISP. STATUS)에는 **데이텀** 대화 상자 뒤에 활성화 프리셋 번호가 표시됩니다.

11.5 대칭 형상 (사이클 8, DIN/ISO: G28)

적용

TNC에서는 작업 평면에 있는 윤곽의 대칭 형상을 가공할 수 있습니다.

대칭 형상 사이클은 프로그램에서 정의하는 즉시 적용됩니다. 또한 MDI를 통한 위치결정 작동 모드에서도 적용됩니다. 활성 좌우 대칭 축은 추가 상태 표시에 나타납니다.

■ 하나의 축만 좌우 대칭하면 고정 사이클을 제외하고 공구 가공 방향이 반전됩니다.

■ 두 축을 대칭시키면 가공 방향은 그대로 유지됩니다.

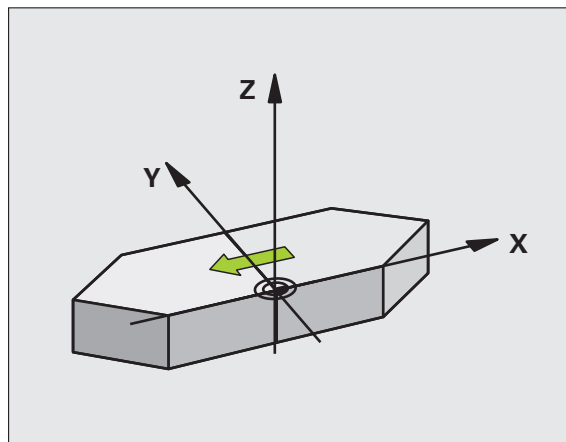
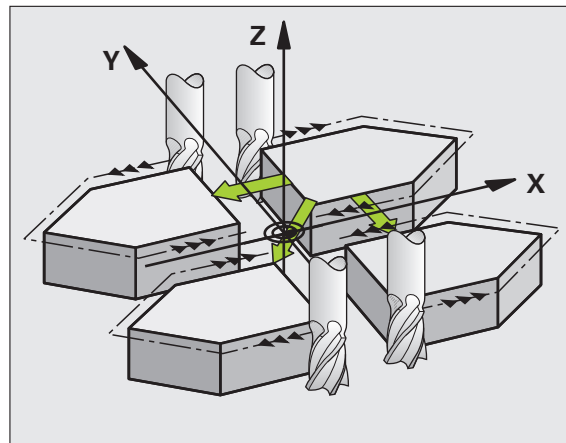
대칭 형상의 결과는 데이텀의 위치에 따라 달라집니다.

■ 데이텀이 좌우 대칭할 윤곽에 있는 경우 요소는 단순히 대칭 이동됩니다.

■ 데이텀이 좌우 대칭할 윤곽 외부에 있으면 요소가 대칭되는 동시에 다른 위치로 "이동" 합니다.

재설정

NO ENT를 사용하여 대칭 형상 사이클을 한 번 더 프로그래밍하십시오.



프로그래밍 시 주의 사항:



하나의 축만 좌우 대칭하는 경우 밀링 사이클 (사이클 2xx)에 대해 가공 방향이 반전됩니다. 예외는 사이클에 정의된 가공 방향이 적용되는 사이클 208입니다.

사이클 파라미터



- ▶ **좌우 대칭 축?** 좌우 대칭할 축을 입력합니다. 스핀들축 및 관련 보조축을 제외하고는 로타리축을 비롯하여 모든 축을 좌우 대칭할 수 있습니다. 축은 최대 3 개까지 입력할 수 있습니다. 입력 범위 : 최대 3 개의 NC 축 **X, Y, Z, U, V, W, A, B, C**

NC 블록

79 CYCL DEF 8.0 MIRROR IMAGE

80 CYCL DEF 8.1 X Y Z

11.6 회전 (사이클 10, DIN/ISO: G73)

적용

TNC에서는 프로그램 내의 작업 평면에서 활성 데이텀을 중심으로 좌표계를 회전할 수 있습니다.

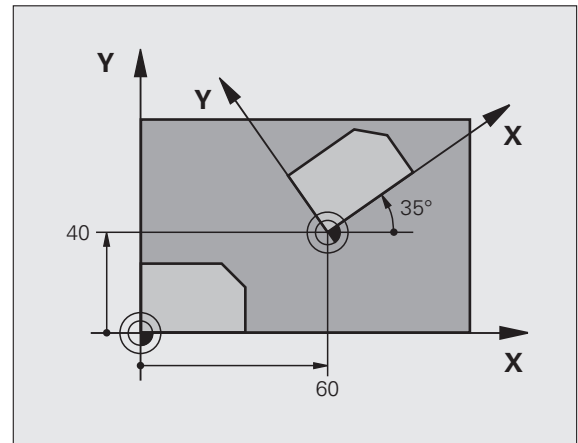
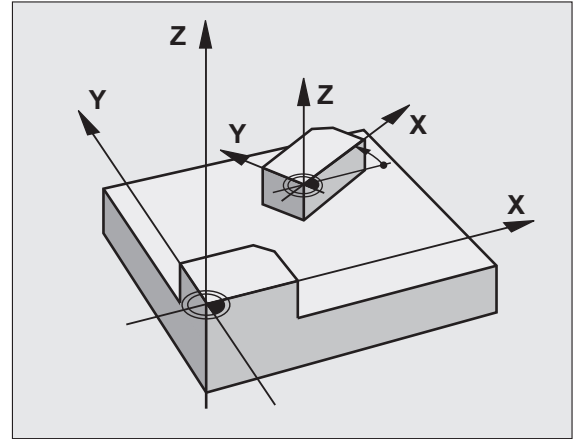
회전 사이클은 프로그램에서 정의하는 즉시 적용됩니다. 또한 MDI를 통한 위치결정 작동 모드에서도 적용됩니다. 활성 회전 각도는 추가 상태 표시에 나타납니다.

회전 각도의 기준축:

- X/Y 평면 X 축
- Y/Z 평면 Y 축
- Z/X 평면 Z 축

재설정

회전 각도를 0°로 설정하여 회전 사이클을 한 번 더 프로그래밍하십시오.



프로그래밍 시 주의 사항:



활성 반경 보정은 사이클 10을 정의하면 취소되므로 필요한 경우 다시 프로그래밍해야 합니다.

사이클 10을 정의한 후에는 작업 평면의 두 축을 모두 이동하여 모든 축에 대해 회전을 활성화해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **회전:** 회전 각도를 도 단위(°)로 입력합니다. 입력 단위:
-360.000°~+360.000°(절대 또는 증분)

NC 블록

12 CALL LBL 1

13 CYCL DEF 7.0 DATUM SHIFT

14 CYCL DEF 7.1 X+60

15 CYCL DEF 7.2 Y+40

16 CYCL DEF 10.0 ROTATION

17 CYCL DEF 10.1 ROT+35

18 CALL LBL 1

11.7 확장 (사이클 11, DIN/ISO: G72)

적용

TNC에서는 프로그램 내에서 윤곽 크기를 늘리거나 줄일 수 있으므로 프로그램 축소 및 보정량 (Oversize) 잔삭량을 프로그래밍할 수 있습니다.

배율은 프로그램에서 정의하는 즉시 적용됩니다. 또한 MDI를 통한 위치결정 작동 모드에서도 적용됩니다. 활성 배율은 추가 상태 표시에 나타납니다.

배율은 다음 요소에 적용됩니다.

- 동시에 3 개 좌표축 모두
- 사이클의 크기

사전 요구 사항

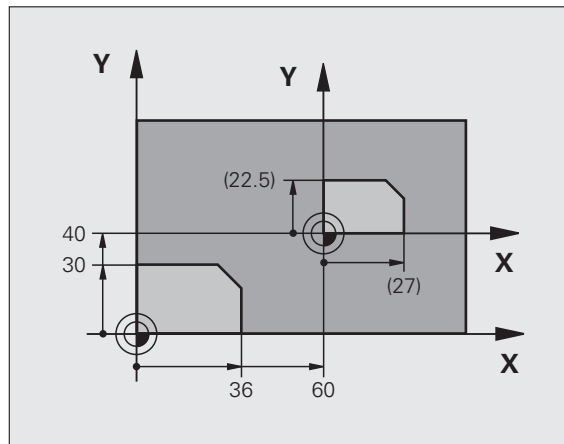
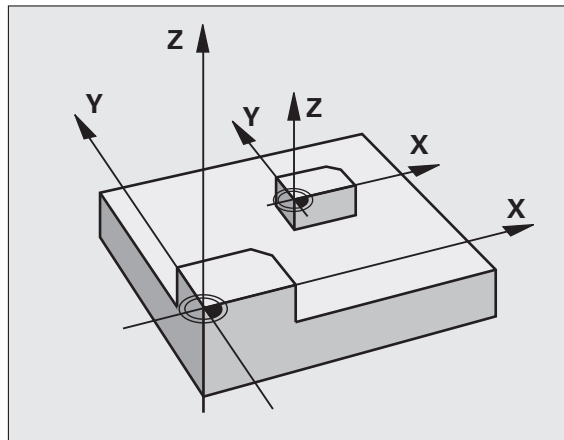
윤곽을 확대하거나 축소하기 전에 데이텀을 윤곽의 모서리나 코너로 설정하는 것이 좋습니다.

확대 : SCL 이 1 보다 큼 (최대 99.999999)

축소 : SCL 이 1 보다 작음 (최소 0.000001)

재설정

배율을 1 로 지정하여 배율 사이클을 한 번 더 프로그래밍하십시오.



사이클 파라미터



- ▶ **배율?:** 배율 SCL을 입력합니다. TNC에서는 위의 “적용”에서 설명한 것처럼 좌표와 반경에 SCL 계수를 곱합니다. 입력 범위 : 0.000000~99.999999

NC 블록

```
11 CALL LBL 1
12 CYCL DEF 7.0 DATUM SHIFT
13 CYCL DEF 7.1 X+60
14 CYCL DEF 7.2 Y+40
15 CYCL DEF 11.0 SCALING
16 CYCL DEF 11.1 SCL 0.75
17 CALL LBL 1
```

11.8 축별 확장 (사이클 26)

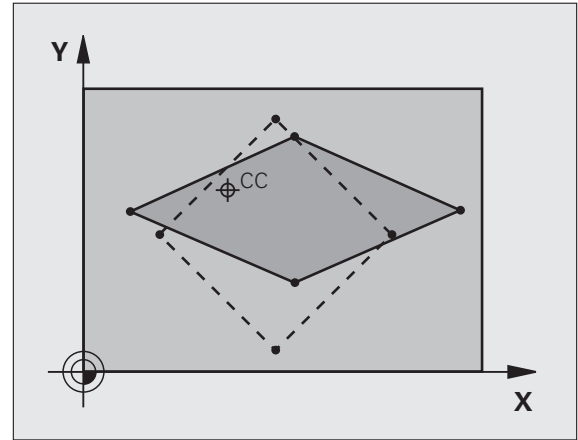
적용

사이클 26 을 사용하면 각 축에 대해 축소 및 마모 보정 계수를 고려할 수 있습니다.

배율은 프로그램에서 정의하는 즉시 적용됩니다. 또한 MDI 를 통한 위치결정 작동 모드에서도 적용됩니다. 활성 배율은 추가 상태 표시에 나타납니다.

재설정

동일한 축에 대해 배율을 1 로 지정하여 배율 사이클을 한 번 더 프로그래밍하십시오.



프로그래밍 시 주의 사항:



호에 대해 좌표를 공유하는 좌표축은 같은 계수를 사용하여 확장 또는 축소해야 합니다.

각 좌표축은 고유한 축별 배율을 사용하여 프로그래밍할 수 있습니다.

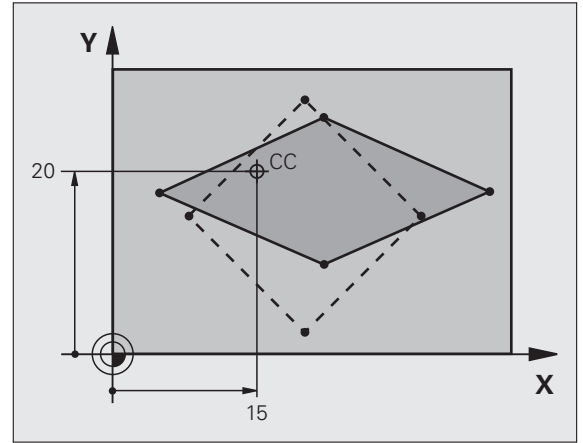
또한 모든 배율에 대해 중심의 좌표를 입력할 수 있습니다.

윤곽의 크기는 사이클 11 확장에서와 같이 중심을 참조하여 확장 또는 축소되며 활성 데이터를 참조하지는 않습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **축 및 배율**: 소프트 키로 좌표축을 선택하고 확장 또는 축소 작업에 포함되는 계수를 입력합니다. 입력 범위: 0.000000~99.999999
- ▶ **중심 좌표**: 축별 확장 또는 축소 작업의 중심을 입력합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



NC 블록

25 CALL LBL 1

26 CYCL DEF 26.0 AXIS-SPECIFIC SCALING

27 CYCL DEF

26.1 X 1.4 Y 0.6 CCX+15 CCY+20

28 CALL LBL 1

11.9 작업 평면 (사이클 19, DIN/ISO: G80, 소프트웨어 옵션 1)

적용

사이클 19에서는 기울기 각도를 입력하여 작업 평면의 위치, 즉 기계 좌표계를 참조하는 공구축의 위치를 정의합니다. 다음과 같은 두 가지 방법을 사용하여 작업 평면의 위치를 결정합니다.

- 로타리축의 위치를 직접 입력
- 고정 기계 좌표계의 회전(공간 각도)을 최대 3개 사용하여 작업 평면의 위치를 설명합니다. 필수 공간 각도는 기울어진 작업 평면을 통해 수직선을 절삭하고 기울기의 중심으로 사용할 축에서 해당 선을 고려하여 계산할 수 있습니다. 두 개의 공간 각도를 사용하면 공간의 모든 공구 위치를 정확하게 정의할 수 있습니다.



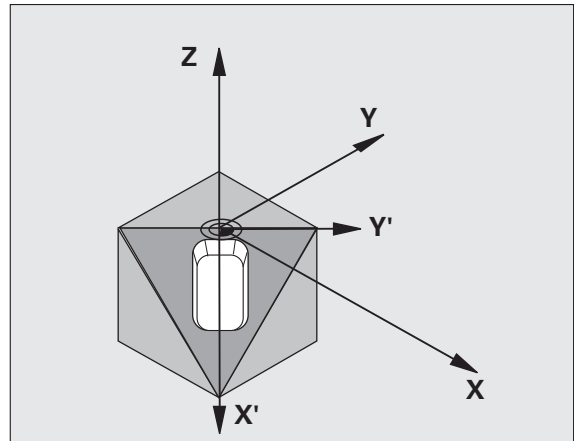
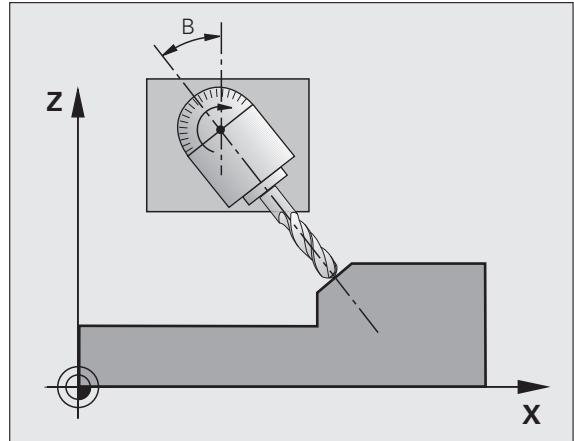
기울어진 좌표계의 위치 및 기울어진 좌표계의 모든 이동은 기울어진 평면의 설명에 따라 달라집니다.

공간 각도를 사용하여 작업 평면의 위치를 프로그래밍하는 경우 TNC에서는 기울어진 축에 대해 필요한 각도 위치를 자동으로 계산하며 이러한 위치를 파라미터 Q120(A 축) - Q122(C 축)에 저장합니다. 두 가지 솔루션을 사용할 수 있는 경우 TNC에서는 로타리축의 0 위치에서 보다 짧은 경로를 선택합니다.

축은 항상 평면의 기울기를 계산하기 위해 같은 순서로 회전됩니다. TNC에서는 A 축, B 축 그리고 C 축의 순서로 회전을 수행합니다.

사이클 19는 프로그램에서 정의하는 즉시 적용됩니다. 기울어진 좌표계에서 축을 이동하는 즉시 해당 축에 대한 보정이 활성화됩니다. 모든 축에 대한 보정을 활성화하려면 모든 축을 이동해야 합니다.

수동 운전 모드에서 **틸팅 프로그램 실행** 기능을 **활성**으로 설정하는 경우 이 메뉴에 입력하는 각도값을 사이클 19 작업 평면이 덮어씹니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



기계 제작 업체에서 작업 평면 기울이기 기능을 TNC 및 기계 공구 인터페이스에 포함시켰습니다. 기계 제작 업체에서는 일부 스위블 헤드 및 틸팅 테이블을 사용하여 입력한 각도가 로타리축의 좌표로 해석되는지 아니면 기울어진 평면의 수학적 각도로 해석되는지를 결정합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.



프로그래밍된 로타리축 값은 변경되지 않은 것으로 해석되므로 하나 이상의 각도가 0 도인 경우에도 항상 3 개의 공간 각도를 모두 정의해야 합니다.

작업 평면은 항상 활성 데이터틀 중심으로 기울어져 있습니다.

M120 이 활성 상태일 때 사이클 19 를 사용하는 경우 TNC 에서는 자동으로 반경 보정을 표시하지 않으므로 M120 기능도 표시되지 않습니다.

사이클 파라미터

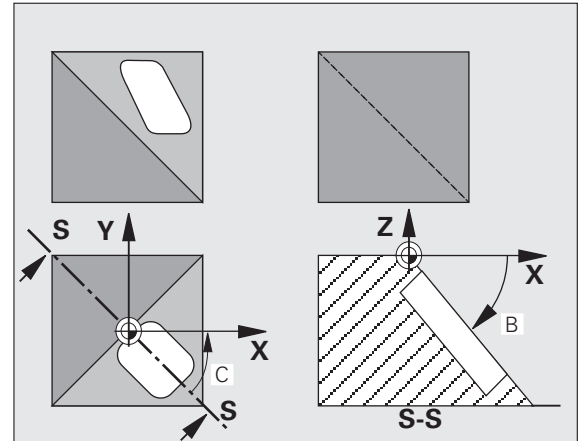


▶ **로타리축 및 틸팅각?**: 회전축과 관련 틸팅각을 입력합니다. 로타리축 A, B 및 C 는 소프트 키를 사용하여 프로그래밍합니다. 입력 범위: -360.000~360.000

TNC 에서 로타리축을 자동으로 배치하는 경우에는 다음 파라미터를 입력할 수 있습니다.

▶ **이송 속도? F=**: 자동 위치결정 중의 로타리축 이송 속도입니다. 입력 범위: 0~99999.999

▶ **안전 거리?(증분)**: TNC에서는 안전 거리에 의한 확장을 통해 지정되는 위치가 공작물에 상대적으로 변경되지 않도록 틸팅 헤드를 배치합니다. 입력 범위: 0~99999.9999



재설정

틸팅각을 취소하려면 작업 평면 사이클을 재정의하고 모든 회전축에 대해 각도값으로 0° 를 입력합니다. 그런 다음 대화 상자에 표시되는 질문에 NO ENT 키로 대답을 선택해 기능을 해제함으로써 작업 평면 사이클을 한 번 더 프로그래밍해야 합니다.

회전축 배치



기계 제작 업체에서는 사이클 19에서 회전축을 자동으로 배치하는지 아니면 해당 축을 프로그램에서 수동으로 위치 결정해야 하는지를 결정합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.

로타리축의 수동 위치결정

로타리축을 사이클 19에서 자동으로 배치하는 경우, 사이클 정의 후 축을 별도의 L 블록에 배치해야 합니다.

축 각도를 사용하는 경우 L 블록의 오른쪽에 축값을 정의할 수 있습니다. 공간 각도를 사용하는 경우, Q 파라미터 **Q120**(A 축 값), **Q121**(B 축 값) 및 **Q122**(C 축 값)를 사용하며, 이는 사이클 19에 설명되어 있습니다.

NC 블록 예:

10 L Z+100 R0 FMAX	
11 L X+25 Y+10 R0 FMAX	
12 CYCL DEF 19.0 WORKING PLANE	보정 계산을 위한 공간 각도 정의
13 CYCL DEF 19.1 A+0 B+45 C+0	
14 L A+Q120 C+Q122 R0 F1000	사이클 19에서 계산한 값을 사용하여 로타리축 배치
15 L Z+80 R0 FMAX	스핀들축에 대해 보정 활성화
16 L X-8.5 Y-10 R0 FMAX	작업 평면에 대해 보정 활성화



수동 위치결정의 경우 항상 Q 파라미터 Q120에서 Q122에 저장된 로타리축 위치를 사용합니다.

여러 정의에서 로타리축의 실제 위치 및 공칭 위치 간의 충돌을 피하기 위해 M94(모듈로 로타리축)와 같은 기능은 사용하지 마십시오.

로타리축의 자동 위치결정

로타리축을 사이클 19 에서 자동으로 배치하는 경우 :

- TNC 에서는 제어되는 축만을 배치할 수 있습니다 .
- 기울어진 축을 배치하려면 사이클 정의 중에 틸팅각뿐 아니라 이송 속도와 안전 거리도 입력해야 합니다 .
- 프리셋 공구만 사용합니다 (전체 공구 길이를 정의해야 함) .
- 공작물 표면을 참조하는 공구 끝의 위치는 틸팅을 수행한 후에도 거의 변경되지 않고 그대로 유지됩니다 .
- TNC 에서는 마지막으로 프로그래밍한 이송 속도로 작업 평면을 기울입니다 . 도달할 수 있는 최대 이송 속도는 스위블 헤드 또는 틸팅 테이블의 복잡도에 따라 달라집니다 .

NC 블록 예 :

10 L Z+100 R0 FMAX	
11 L X+25 Y+10 R0 FMAX	
12 CYCL DEF 19.0 WORKING PLANE	보정 계산을 위한 각도 정의
13 CYCL DEF 19.1 A+0 B+45 C+0 F5000 SETUP50	이송 속도 및 안전 거리 정의
14 L Z+80 R0 FMAX	스핀들축에 대해 보정 활성화
15 L X-8.5 Y-10 R0 FMAX	작업 평면에 대해 보정 활성화



기울어진 좌표계에서 위치 표시

사이클 19를 활성화할 때 표시되는 위치 (**ACTL** 및 **NOML**)와 추가 상태 표시에 나타나는 데이터는 기울어진 좌표계를 참조합니다. 사이클 정지 직후에 표시되는 위치는 사이클 19 이전에 마지막으로 프로그래밍한 위치의 좌표와는 같지 않을 수 있습니다.

작업 공간 모니터링

TNC에서는 이동되는 기울어진 좌표계의 축만을 모니터링합니다. 필요한 경우 TNC에서는 오류 메시지를 출력합니다.

기울어진 좌표계의 배치 작업

보조 기능 M130을 사용하면 좌표계를 기울이는 동안 공구를 기울여지지 않은 좌표계를 참조하는 위치로 이동할 수 있습니다.

기계 좌표계 (블록 M91 또는 M92)를 참조하는 직선이 포함된 위치 결정 이동을 기울어진 작업 평면에서 실행할 수도 있습니다. 제한:

- 위치결정은 길이 보정이 적용되지 않은 상태로 수행됩니다.
- 위치결정은 기계 지오메트리 보정이 적용되지 않은 상태로 수행됩니다.
- 공구 반경 보정은 허용되지 않습니다.

좌표 변환 사이클 조합

좌표 변환 사이클을 조합할 때는 항상 작업 평면이 활성 데이터 중심
으로 회전되는지를 확인해야 합니다. 사이클 19를 활성화하기 전에 데
이텀 이동을 프로그래밍할 수 있습니다. 이 경우에는 기계 기반 좌표계
가 전환됩니다.

사이클 19를 활성화한 후에 데이터 이동을 프로그래밍하면 기울어진
좌표계가 전환됩니다.

중요: 사이클을 재설정할 때는 사이클 정의에 사용한 순서를 반대로 수
행합니다.

- 1:? 데이터 이동 활성화
- 2:? 틸팅 기능 활성화
- 3: 회전 활성화
- ...
- 가공
- ...
- 1:? 회전 재설정
- 2:? 틸팅 기능 재설정
- 3:? 데이터 이동 재설정

사이클 19 작업 평면 제작을 위한 절차

1 프로그램 작성

- ▶ 공구를 정의(TOOL.T가 활성 상태인 경우에는 필요하지 않음)하고 전체 공구 길이를 입력합니다.
- ▶ 공구를 호출합니다.
- ▶ 공구축에서 공구 킬팅 중에 공작물(클램핑 장치)과 충돌할 위험이 없는 위치로 후퇴시킵니다.
- ▶ 필요한 경우 로타리축 또는 L 블록이 포함된 축을 기계 파라미터에 따라 적절한 각도값으로 배치합니다.
- ▶ 필요한 경우 데이텀 이동을 활성화합니다.
- ▶ 사이클 19 작업 평면을 정의합니다. 로타리축에 대한 각도값을 입력합니다.
- ▶ 모든 기본축 (X, Y, Z) 을 이동하여 보정을 활성화합니다.
- ▶ 가공 프로세스가 기울어지지 않은 평면에서 실행되는 것처럼 프로그램을 작성합니다.
- ▶ 필요한 경우 다른 각도값을 사용하여 사이클 19 작업 평면을 정의해 다른 축 위치에서 가공을 실행합니다. 이 경우에는 사이클 19를 재설정하지 않아도 됩니다. 새 각도값을 직접 정의할 수 있습니다.
- ▶ 사이클 19 작업 평면을 재설정하고 모든 로타리축에 대해 0°를 프로그래밍합니다.
- ▶ WORKING PLANE 기능을 비활성화하고 사이클 19를 재정의한 다음 NO ENT 키를 눌러 대화 상자의 질문에 답변합니다.
- ▶ 필요한 경우 데이텀 이동을 재설정합니다.
- ▶ 필요한 경우 로타리축을 0° 위치로 배치합니다.

2 공작물 클램핑

3 데이텀 설정

- 터치하여 수동으로 설정
- 하이덴하인 3D 터치 프로브를 사용한 제어 (터치 프로브 사이클 설명서 2 장 참조)
- 하이덴하인 3D 터치 프로브를 사용한 자동 설정 (터치 프로브 사이클 설명서 3 장 참조)

4 자동 프로그램 실행 모드에서 파트 프로그램 시작

5 수동 운전 모드

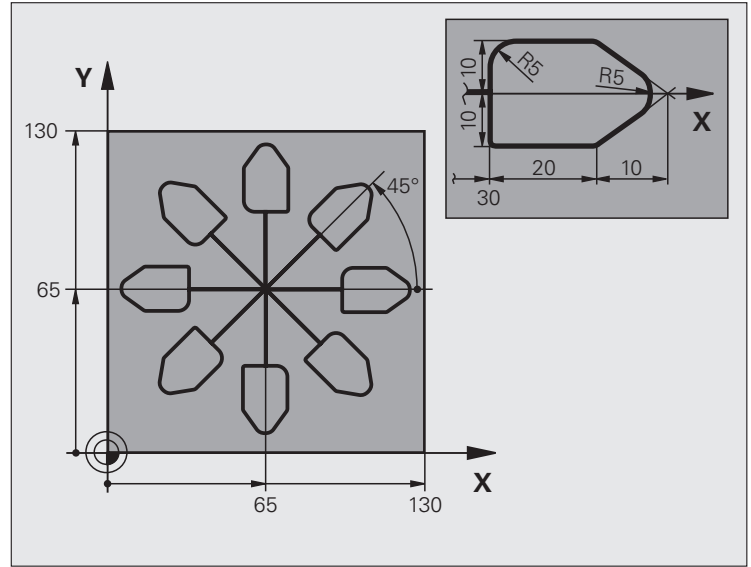
3D 회전 소프트 키를 사용하여 TILT WORKING PLANE 기능을 INACTIVE 로 설정합니다. 메뉴의 각 로타리축에 대해 각도값을 0°로 입력합니다.

11.10 프로그래밍 예

예 : 좌표 변환 사이클

프로그램 순서

- 주 프로그램에서 좌표 변환을 프로그래밍합니다.
- 서브프로그램 내의 가공



0 BEGIN PGM COTRANS MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	공작물 영역 정의
2 BLK FORM 0.2 X+130 Y+130 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4500	공구 호출
4 L Z+250 R0 FMAX	공구 후퇴
5 CYCL DEF 7.0 DATUM SHIFT	데이텀을 중심으로 전환
6 CYCL DEF 7.1 X+65	
7 CYCL DEF 7.2 Y+65	
8 CALL LBL 1	밀링 작업 호출
9 LBL 10	프로그램 섹션 반복용 레이블 설정
10 CYCL DEF 10.0 ROTATION	45° 회전 (증분)
11 CYCL DEF 10.1 IROT+45	
12 CALL LBL 1	밀링 작업 호출
13 CALL LBL 10 REP 6/6	LBL 10 으로 되돌아가서 밀링 작업 6 회 반복
14 CYCL DEF 10.0 ROTATION	회전 재설정
15 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
16 CYCL DEF 7.0 DATUM SHIFT	데이텀 이동 재설정
17 CYCL DEF 7.1 X+0	

18 CYCL DEF 7.2 Y+0	
19 L Z+250 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
20 LBL 1	서브프로그램 1
21 L X+0 Y+0 R0 FMAX	밀링 작업 정의
22 L Z+2 R0 FMAX M3	
23 L Z-5 R0 F200	
24 L X+30 RL	
25 L IY+10	
26 RND R5	
27 L IX+20	
28 L IX+10 IY-10	
29 RND R5	
30 L IX-10 IY-10	
31 L IX-20	
32 L IY+10	
33 L X+0 Y+0 R0 F5000	
34 L Z+20 R0 FMAX	
35 LBL 0	
36 END PGM COTRANS MM	







12

사이클 : 특수 기능



12.1 기본 사항

개요

TNC 에는 다음과 같은 특수한 용도의 네 가지 사이클이 있습니다 .

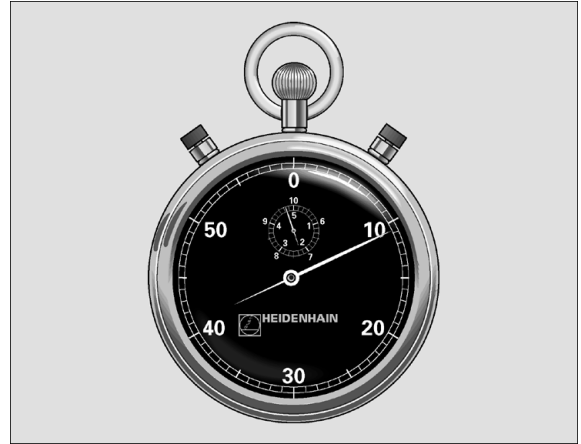
사이클	소프트 키	페이지
9 정지 시간		269 페이지
12 프로그램 호출		270 페이지
13 방향 조정된 스핀들 정지		272 페이지
32 허용 공차		273 페이지

12.2 정지 시간 (사이클 9, DIN/ISO: G04)

기능

이렇게 하면 실행 중인 프로그램 내의 다음 블록이 프로그래밍된 정지 시간까지 실행됩니다. 정지 시간은 칩 제거 등에 사용할 수 있습니다.

해당 사이클은 프로그램에서 정의하는 즉시 적용됩니다. 스핀들 회전 등의 모달 조건은 영향을 받지 않습니다.



NC 블록

89 CYCL DEF 9.0 DWELL TIME

90 CYCL DEF 9.1 DWELL 1.5

사이클 파라미터

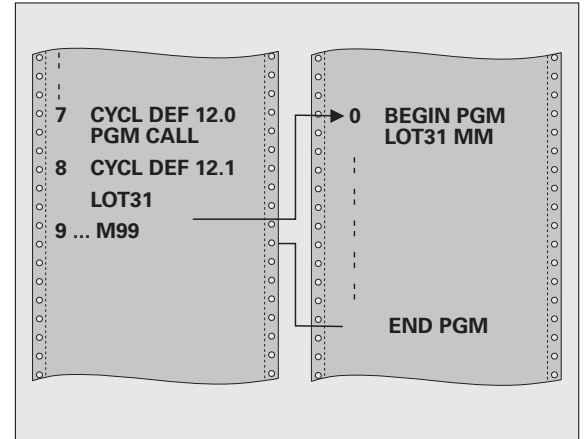


- ▶ **정지 시간(초):** 정지 시간을 초 단위로 입력합니다. 입력 범위는 0 초에서 3,600 초 (1 시간) 이며 0.001 초 단위로 입력할 수 있습니다.

12.3 프로그램 호출 (사이클 12, DIN/ISO: G39)

사이클 기능

특수 드릴링 사이클 또는 기하학적 모듈 등 프로그래밍된 루틴은 주 프로그램으로 작성할 수 있으며 고정 사이클과 같이 호출됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



호출 프로그램은 TNC 의 하드 디스크에 저장해야 합니다 .
사이클로 정의할 프로그램이 해당 사이클을 호출할 프로그램과 같은 디렉터리에 있는 경우에는 프로그램 이름만 입력하면 됩니다 .

사이클로 정의할 프로그램이 해당 사이클을 호출할 프로그램과 같은 디렉터리에 있지 않은 경우에는 전체 경로 (예 : **TNC:KLAR35\FK1\50.H**) 를 입력해야 합니다 .

ISO 프로그램을 사이클로 정의할 경우에는 프로그램 이름 뒤에 파일 형식 .I 를 입력합니다 .

일반적으로 Q 파라미터는 사이클 12 와 함께 호출하면 전역적으로 적용됩니다 . 그러므로 피호출 프로그램의 Q 파라미터에 대한 변경 사항은 호출 프로그램에도 적용됩니다 .

사이클 파라미터

12
PGM
CALL

- ▶ **프로그램 이름:** 호출할 프로그램의 이름을 입력하고 필요한 경우 해당 프로그램이 있는 디렉터리를 입력하거나
- ▶ 선택 소프트 키로 파일 선택 대화 상자를 활성화한 다음 호출할 프로그램을 선택합니다.

다음을 사용하여 프로그램을 호출합니다.

- CYCL CALL(개별 블록) 또는
- M99(블록별) 또는
- M89(매 위치결정 블록 다음에 실행)

프로그램 50 을 사이클로 지정하고 M99 를 사용하여 호출

55 CYCL DEF 12.0 PGM CALL

56 CYCL DEF
12.1 PGM TNC:\KLAR35\FK1\50.H

57 L X+20 Y+50 FMAX M99

12.4 방향 조정된 스피들 정지 (사이클 13, DIN/ISO: G36)

사이클 기능



이 사이클을 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 기계 및 TNC 가 있어야 합니다.

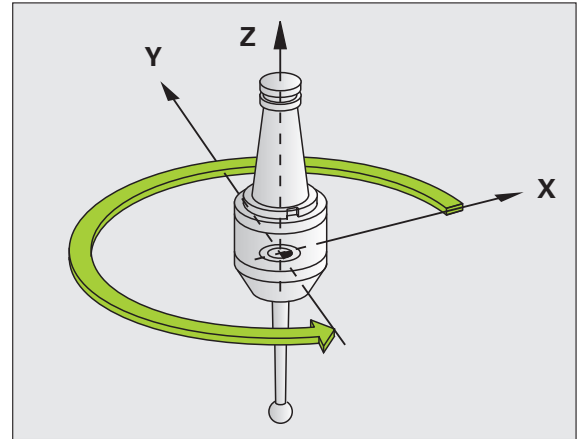
TNC 에서는 기계 공구 스피들을 제어할 수 있으며 스피들을 특정 각도 위치로 회전할 수 있습니다.

방향 조정된 스피들 정지는 다음 항목에 필요합니다.

- 정의된 공구 변경 위치를 포함하는 공구 변경 시스템
- 적외선 전송 기능이 포함된 하이덴하인 3D 터치 프로브의 전송기 / 수신기 창 방향

사이클에 정의된 방향의 각도는 기계에 따라 M19 또는 M20 을 입력하여 배치합니다.

사이클 13 을 정의하지 않고 M19 또는 M20 을 프로그래밍하면 TNC 에서는 기계 공구 스피들을 기계 제작 업체에서 설정한 각도에 배치합니다. 기계 설명서를 참조하십시오.



NC 블록

93 CYL DEF13.0 ORIENTATION

94 CYCL DEF 13.1 ANGLE 180

프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 13 은 내부적으로 가공 사이클 202, 204 및 209 에 사용됩니다. 필요한 경우에는 위의 가공 사이클 중 하나 다음에 NC 프로그램에서 사이클 13 을 다시 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **방향 각도:** 작업 평면의 기준축을 참조하는 각도를 입력합니다. 입력 범위 : 0.0000°~360.0000°

12.5 허용 공차 (사이클 32, DIN/ISO: G62)

사이클 기능



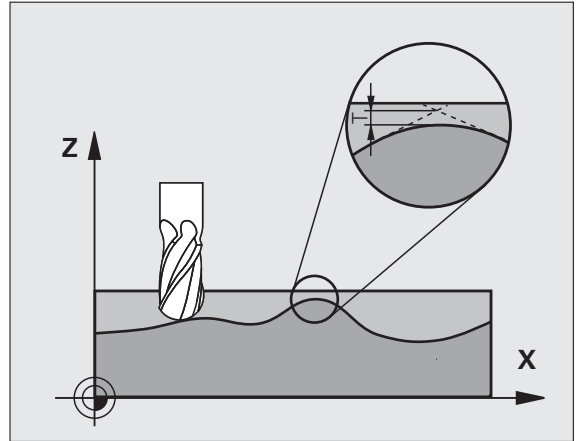
이 사이클을 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 기계 및 TNC 가 있어야 합니다.

사이클 32 의 항목을 사용하면 HSC 가공 작업 결과의 정확도, 표면 정의 및 속도에 영향을 줄 수 있습니다. TNC 에서 기계의 특성에 적응했기 때문입니다.

TNC 에서는 보정 여부에 관계없이 두 경로 요소 간의 윤곽을 자동으로 부드럽게 조정합니다. 공구는 공작물 표면과 지속적으로 연결되므로 기계 공구의 마모가 줄어듭니다. 또한 사이클에 정의된 공차도 원호의 이송 경로에 영향을 줍니다.

필요한 경우 TNC 에서는 계산을 위해 기계를 잠시도 멈추지 않고 가장 빠른 속도로 프로그램을 가공할 수 있도록 프로그래밍된 이송 속도를 자동으로 줄입니다. **TNC 는 감소된 속도로 이동하지 않는 경우에도 사용자가 정의한 공차를 항상 준수합니다.** 공차를 크게 정의할수록 TNC 가 축을 보다 빠르게 이동할 수 있습니다.

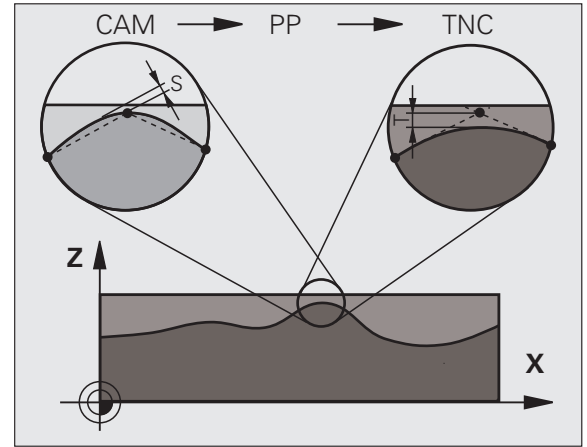
윤곽을 부드럽게 조정하면 윤곽에 약간의 편차가 생깁니다. 이 윤곽 오차 허용 공차량의 크기는 기계 제작 업체가 기계 파라미터에 설정합니다. **사이클 32** 를 사용하면 기계 제작 업체에서 해당 기능을 구현하는 경우 프리셋된 허용 공차량을 변경하고 다른 필터 설정을 선택할 수 있습니다.



CAM 시스템의 지오메트리 정의 영향

오프라인 NC 프로그램 작성이 미치는 영향에서 가장 중요한 요인은 CAM 시스템에서 정의되는 현 오차 S 입니다. 포스트프로세서 (PP) 에서 생성되는 NC 프로그램의 최대점 공간은 현 오차를 통해 정의됩니다. 현 오차가 사이클 32 에서 정의되는 허용 공차량 T 보다 작거나 같은 경우 TNC 에서는 특수 기계 설정으로 인해 프로그래밍된 이송 속도가 제한되지 않으면 윤곽점을 부드럽게 조정할 수 있습니다.

사이클 32 에서 CAM 현 오차의 허용값으로 110% 에서 200% 사이를 선택하면 부드럽게 조장하는 작업을 최적으로 수행할 수 있습니다.



프로그래밍 시 주의 사항 :



허용 공차량이 매우 작으면 기계가 진동하지 않고는 윤곽을 절삭할 수 없습니다. 이러한 진동 운동은 TNC의 처리력이 약해져서 아니라 윤곽 요소 전환을 매우 정확하게 가공하기 위해서 속도를 크게 줄여야 하기 때문입니다.

사이클 32는 DEF 활성 사이클이므로 파트 프로그램에서 정의되는 즉시 적용됩니다.

TNC에서는 다음과 같은 경우 사이클 32를 재설정합니다.

- 사이클 32를 다시 정의하고 **허용 공차량**에 대한 대화 상자 질문을 NO ENT로 확인합니다.
- PGM MGT 키로 새 프로그램을 선택합니다.

사이클 32를 재설정하면 TNC에서는 기계 파라미터에 의해 미리 정의되었던 공차를 재활성화합니다.

측정 단위를 밀리미터로 설정한 프로그램에서 TNC는 입력한 허용 공차량을 밀리미터로 해석합니다. inch 단위 프로그램에서는 해당 값이 inch로 해석됩니다.

사이클 파라미터 **허용 공차량 T**만을 포함하는 사이클 32를 사용하여 프로그램을 전송하는 경우 TNC에서는 필요한 경우 나머지 두 파라미터 값에 0을 삽입합니다.

대개, 허용 공차량이 증가하면 원형 이동의 직경은 감소합니다. 기계에서 HSC 필터가 활성화되어 있으면 (필요한 경우 기계 제작 업체에 문의) 원이 커질 수 있습니다.

사이클 32가 활성화되어 있는 경우, TNC에서는 추가 상태 표시의 **CYC** 탭에 사이클 32에 대해 정의된 파라미터를 표시합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **허용 공차량 T:** mm(인치 단위 프로그래밍의 경우 인치) 단위의 허용 가능한 윤곽 편차. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **HSC 모드, 정삭=0, 황삭=1:** 필터 활성화:
 - 입력값 0:
높은 윤곽 정확도로 밀링. TNC 는 기계 제작 업체에서 정삭 작업에 대해 정의한 필터 설정을 사용합니다.
 - 입력값 1:
높은 이송 속도로 밀링. TNC 는 기계 제작 업체에서 황삭 작업에 대해 정의한 필터 설정을 사용합니다. TNC 에서는 윤곽점을 부드럽게 하는 작업을 최적으로 수행할 수 있으므로 가공 시간이 줄어듭니다.
- ▶ **로타리축에 대한 공차 TA:** M128 이 활성화 상태인 경우 로타리축에 대해 허용 가능한 위치 오차 (각도 단위) 입니다. TNC 에서는 둘 이상의 축이 이동하는 경우 가장 느린 축이 최대 이송 속도로 이동하도록 항상 이송 속도를 줄입니다. 로타리축은 선형축보다 속도가 훨씬 느린 편입니다. 허용 공차량을 크게 입력 (예: 10°) 하면 둘 이상의 축에 대해 프로그램 가공 시간을 크게 단축할 수 있습니다. TNC 에서 항상 지정된 공칭 위치로 로타리축을 이동할 필요는 없기 때문입니다. 로타리축 허용 공차량을 입력해도 윤곽은 손상되지 않습니다. 대신 공작물 표면에 상대적인 로타리축의 위치만 변경됩니다. 입력 범위: 0~179.9999



HSC MODE 및 **TA** 파라미터는 기계에서 소프트웨어 옵션 2(HSC 가공)를 활성화한 경우에만 사용할 수 있습니다.

NC 블록

95 CYCL DEF 32.0 TOLERANCE

96 CYCL DEF 32.1 T0.05

97 CYC DEF 32.2 HSC MODE:1 TA5



13

터치 프로브 사이클 사용



13.1 터치 프로브 사이클 관련 일반 정보



3D 터치 프로브를 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 TNC 가 있어야 합니다 . 자세한 내용은 기계 공구 설명서를 참조하십시오 .

터치 프로브 주기는 **터치 프로브 기능** 소프트웨어 옵션 (옵션 번호 17) 에만 제공됩니다 .

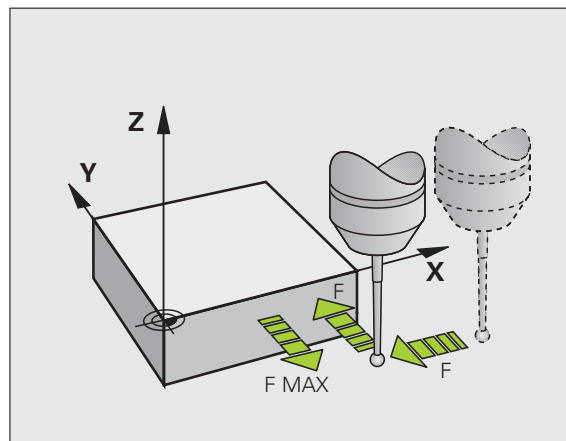
기능의 작동 방법

TNC 가 터치 프로브 사이클을 실행할 때마다 3D 터치 프로브는 하나의 선형축에 있는 공작물에 접근합니다 . 이것은 기본 회전이 활성화된 동안이나 기울어진 작업 평면의 경우에도 마찬가지입니다 . 기계 제작 업체가 기계 파라미터를 사용하여 프로빙 이송 속도를 결정합니다 (이 장 뒷부분에서 " 터치 프로브 사이클로 작업하기 전에 " 참조) .

프로브 스타일러스가 공작물에 닿으면 , 다음 작업이 수행됩니다 .

- 3D 터치 프로브에서 TNC 로 신호가 전달되어 프로빙된 위치의 좌표가 저장됩니다 .
- 터치 프로브가 이동을 멈추고
- 급속 이송으로 시작 위치까지 복귀합니다 .

정의된 거리 내에서 스타일러스가 비껴 이동하지 않으면 오류 메시지가 표시됩니다 (거리 : 터치 프로브 테이블로부터 **DIST**) .



수동 운전 모드의 기본 회전 고려

프로빙 도중 TNC 는 활성 기본 회전을 고려하여 특정 각도로 공작물에 접근합니다 .

수동 및 전자식 핸드휠 모드의 사이클

수동 운전 및 전자식 핸드휠 모드에서 TNC 의 터치 프로브 사이클을 사용하여 다음 작업을 수행할 수 있습니다 .

- 터치 프로브 교정
- 공작물 오정렬 보정
- 기준점 설정

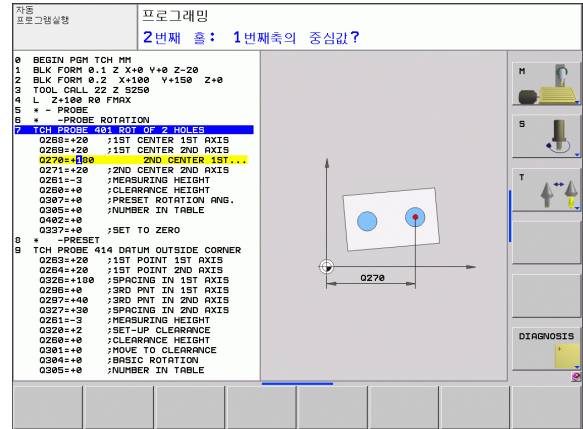
자동 작업을 위한 터치 프로브 사이클

TNC 에는 수동 및 전자식 핸드휠 모드에서 사용할 수 있는 터치 프로브 사이클 외에도 자동 모드에서 광범위한 응용 분야에 사용할 수 있는 다음과 같은 많은 사이클이 있습니다.

- 터치 트리거 프로브 구경 측정
- 공작물 오정렬 보정
- 데이텀 설정
- 자동 공작물 검사
- 자동 공구 측정

프로그램 작성 편집 모드에서 TOUCH PROBE 키를 사용하여 터치 프로브 사이클을 프로그래밍할 수 있습니다. 최신 고정 사이클과 마찬가지로 번호가 400 보다 큰 터치 프로브 사이클에서는 Q 파라미터를 전송 파라미터로 사용합니다. 여러 사이클에서 필요한 특수 기능이 지정된 파라미터에는 항상 같은 번호가 지정됩니다. 예를 들어, Q260 에는 항상 안전 높이가 지정되며 Q261 에는 측정 높이가 지정됩니다.

프로그래밍 단순화를 위해 사이클을 정의하는 동안 그래픽이 표시됩니다. 입력해야 하는 파라미터는 이 그래픽에서 하이라이트됩니다 (오른쪽 그림 참조).



프로그램 작성 편집 모드에서 터치 프로브 사이클 정의



- ▶ 소프트 키 행에는 사용 가능한 모든 터치 프로브 기능이 그룹별로 표시됩니다.
- ▶ 원하는 프로브 사이클을 선택하십시오(예: 데이텀 설정). 기계가 자동 공구 측정용 사이클에 대한 준비가 되어 있는 경우에만 이 사이클을 사용할 수 있습니다.
- ▶ 사이클을 선택합니다(예: 포켓에 데이텀 설정). TNC에서 프로그래밍 대화 상자를 시작하고 필요한 입력값을 모두 입력하라는 메시지가 표시됩니다. 이와 동시에 화면 오른쪽 창에 입력 파라미터의 그래픽이 표시됩니다. 대화 상자 프롬프트에 입력해야 하는 파라미터가 하이라이트되어 표시됩니다.
- ▶ TNC에서 요청하는 파라미터를 모두 입력한 다음 ENT 키를 눌러 각 항목의 입력을 완료합니다.
- ▶ 필요한 데이터를 모두 입력하면 대화 상자가 종료됩니다.

측정 사이클 그룹	소프트 키	페이지
자동 측정 및 공작물 오정렬 보정용 사이클		288 페이지
자동 공작물 프리셋용 사이클		310 페이지
자동 공작물 검사용 사이클		364 페이지
특수 사이클		414 페이지
자동 공구 측정용 사이클 (기계 제작 업체에서 활성화)		418 페이지

NC 블록

5 TCH PROBE 410 DATUM INSIDE RECTAN.

Q321=+50 ;1 차축의 중심값

Q322=+50 ;2 차축의 중심값

Q323=60 ;1 번째 면의 길이

Q324=20 ;2 번째 면의 길이

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q305=10 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ;TS 축 방향 측정

Q382=+85 ;TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ;TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ;TS 축의 3 번째 좌표

Q333=+0 ; 데이텀

13.2 터치 프로브 사이클로 작업하기 전에

기계 파라미터를 사용하면 모든 터치 프로브 사이클에 공통적인 동작을 결정할 수 있으므로 폭넓은 응용 분야를 처리할 수 있습니다.

터치점까지의 최대 이송 거리: 터치 프로브 테이블의 **DIST**

DIST에 정의된 경로 내에서 스타일러스가 비껴 이동하지 않는 경우 오류 메시지가 출력됩니다.

터치점까지의 안전 거리: 터치 프로브 테이블의 **SET_UP**

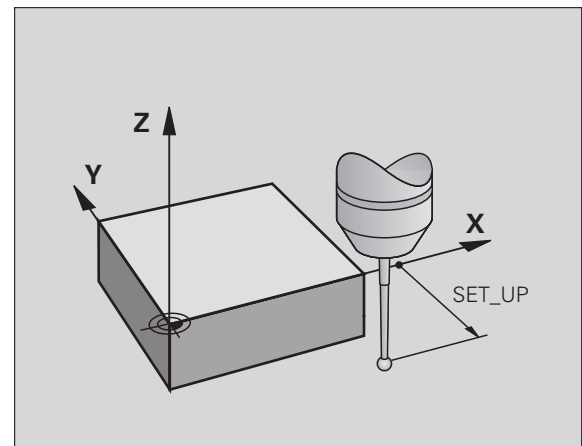
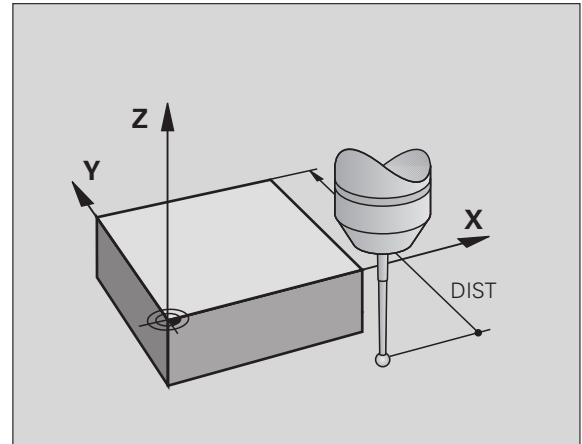
TNC에서 터치 프로브를 사전 위치결정하는 정의된 (또는 계산된) 터치점까지의 거리를 **SET_UP**에 정의합니다. 입력값이 작을수록 터치점 위치를 더 정확하게 정의해야 합니다. 또한 대다수의 터치 프로브 사이클에서 안전 거리를 정의하여 **SET_UP**에 추가할 수도 있습니다.

적외선 터치 프로브를 프로그래밍된 프로브 방향으로 설정: 터치 프로브 테이블의 **TRACK**

측정 정밀도를 높이려면 모든 프로브 프로세스 전에 **TRACK = ON**을 사용하여 적외선 터치 프로브가 프로그래밍된 프로브 방향을 향하게 합니다. 이렇게 하면 스타일러스가 항상 동일한 방향으로 비껴 이동합니다.



TRACK = ON을 변경하면 터치 프로브를 다시 교정해야 합니다.



터치 트리거 프로브, 프로빙 이송 속도: 터치 프로브 테이블의 **F**

TNC가 공작물을 프로빙하는 이송 속도를 **F**에 정의합니다.

터치 트리거 프로브, 위치결정을 위한 급속 이송: **FMAX**

TNC가 터치 프로브를 사전 위치결정하거나 측정점 사이의 특정 위치에 위치결정하는 이송 속도를 **FMAX**에 정의합니다.

터치 트리거 프로브, 위치결정을 위한 급속 이송: 터치 프로브 테이블의 **F_PREPOS**

TNC가 **FMAX**에 정의된 이송 속도로 터치 프로브를 위치결정할지 급속 이송으로 위치결정할지 여부를 **F_PREPOS**에 정의합니다.

- 입력값 = **FMAX_PROBE**: **FMAX**의 이송 속도로 위치결정
- 입력값 = **FMAX_MACHINE**: 급속 이송으로 사전 위치결정

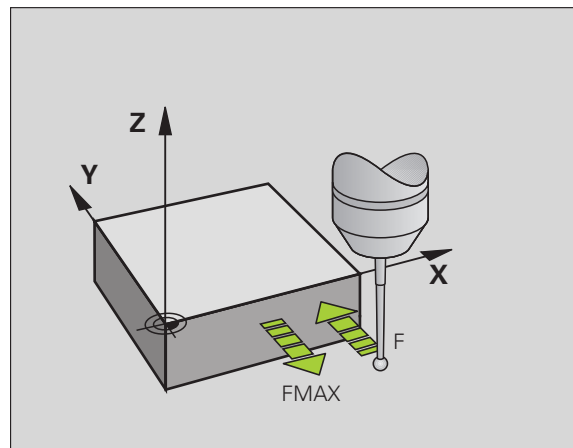
다중 측정

측정 정밀도를 향상시키기 위해 TNC는 각 프로빙 프로세스를 최대 세 번까지 연속해서 실행할 수 있습니다. 측정 횟수를 기계 파라미터 **프로브 설정 > 프로브 동작 구성 > 자동 모드: 프로브 기능을 통한 다중 측정**에 정의합니다. 측정된 위치 값이 크게 다를 경우 오류 메시지가 출력됩니다 (제한 값은 **다중 측정의 신뢰 범위**에 정의되어 있음). 다중 측정을 사용하면 오염 등으로 인해 불규칙적으로 발생하는 오류를 탐지하는 것이 가능합니다.

측정된 값이 신뢰 구간 내에 있으면 측정된 위치의 평균값이 저장됩니다.

다중 측정의 신뢰 범위

다중 측정을 수행할 때 다양한 측정값을 **프로브 설정 > 프로브 동작 구성 > 자동 모드: 다중 측정의 신뢰 범위**에 저장합니다. 측정값의 차가 정의된 값을 초과하면 오류 메시지가 출력됩니다.



터치 프로브 사이클 실행

터치 프로브의 모든 사이클은 DEF 활성 상태입니다. 즉, 프로그램 실행에서 사이클 정의가 실행된 직후 자동으로 사이클이 실행됩니다.



충돌 주의!

터치 프로브 사이클을 실행할 경우 좌표 변환에 대해 활성 상태인 사이클이 없어야 합니다 (사이클 7 데이텀, 사이클 8 대칭 형상, 사이클 10 회전, 사이클 11 및 26 확장 및 사이클 19 작업 평면 또는 3D-ROT).



기본 회전이 활성화된 동안에도 터치 프로브 사이클 408 - 419 를 실행할 수 있습니다. 하지만 사이클 측정 후에 데이텀 테이블과 함께 사이클 7 데이텀 이동을 사용할 경우 기본 회전 각도를 변경해서는 안 됩니다.

400 보다 큰 수의 터치 프로브 사이클은 위치결정 로직에 따라 터치 프로브를 위치결정합니다.

- 스타일러스 S 극의 현재 좌표가 사이클에 정의된 안전 높이 좌표보다 작은 경우, 프로브축에서 터치 프로브를 안전 높이까지 후퇴한 다음 작업 평면에서 첫 번째 시작점에 프로브를 위치결정합니다.
- 스타일러스 S 극의 현재 좌표가 안전 높이 좌표보다 큰 경우, 먼저 작업 평면에서 프로브를 첫 번째 시작점에 위치결정한 다음 즉시 터치 프로브축에서 측정 높이로 프로브를 이동합니다.

13.3 터치 프로브 테이블

일반 정보

터치 프로브 테이블에는 프로브 프로세스 동작을 정의하는 다양한 데이터가 저장되어 있습니다. 기계 공구에서 여러 터치 프로브를 사용하는 경우 각 터치 프로브에 대해 개별 데이터를 저장할 수 있습니다.

터치 프로브 테이블 편집

터치 프로브 테이블을 편집하려면 다음을 수행하십시오.



- ▶ 수동 운전 모드를 선택합니다.



- ▶ TOUCH PROBE 소프트웨어 키를 눌러 터치 프로브 기능을 선택합니다. 사용할 수 있는 소프트웨어 키가 추가로 표시됩니다 (위 표 참조).



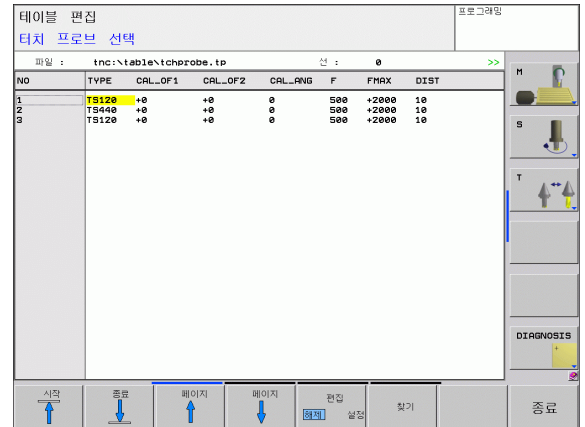
- ▶ 터치 프로브 테이블을 선택합니다. 터치 프로브 테이블 소프트웨어 키를 누릅니다.



- ▶ 편집 소프트웨어 키를 설정으로 설정합니다.
- ▶ 화살표 키를 사용하여 원하는 설정을 선택합니다.

- ▶ 원하는 대로 변경합니다.

- ▶ 터치 프로브 테이블을 종료합니다. 종료 소프트웨어 키를 누릅니다.



터치 프로브 데이터

약어	입력	대화 상자
아니오	터치 프로브 번호 : 공구 테이블 (열 : TP_NO) 의 해당 공구 번호 아래에 이 번호를 입력합니다 .	-
TYPE	사용된 터치 프로브 선택	터치 프로브 선택 ?
CAL_OF1	기준축을 위한 스핀들축에 대한 터치 프로브축의 보정량	기준 축에서 TS 중심 오정렬 ? [mm]
CAL_OF2	보조축을 위한 스핀들축에 대한 터치 프로브축의 보정량	기준 축에서 TS 중심 오정렬 ? [mm]
CAL_ANG	방향 조정이 가능한 경우 TNC 는 교정이나 프로빙을 시작하기 전에 터치 프로브의 방향을 방향 각도로 조정합니다 .	구경 측정용 스핀들 각도 ?
F	TNC 가 공작물을 프로빙하는 이송 속도	프로빙 이송 속도 ? [mm/min]
FMAX	터치 프로브가 사전 위치결정되거나 측정점 사이의 특정 위치에 위치결정되는 이송 속도	프로빙 사이클에서 급속 이송 ? [mm/min]
DIST	정의된 경로 내에서 스타일러스가 비껴 이동하지 않는 경우 오류 메시지가 출력됩니다 .	최대 측정 경로 ? [mm]
SET_UP	TNC 에서 터치 프로브를 사전 위치결정하는 정의된 (또는 계산된) 터치점까지의 거리를 SET_UP 에 정의합니다 . 입력값이 작을수록 터치점 위치를 더 정확하게 정의해야 합니다 . 대다수의 터치 프로브 사이클에서 안전 거리를 추가로 정의하여 기계 파라미터 SET_UP 에 추가할 수도 있습니다 .	안전 거리 ? [mm]
F_PREPOS	사전 위치결정 속도 정의 : ■ FMAX 의 속도로 사전 위치결정 : FMAX_PROBE ■ 기계 급속 이송으로 사전 위치결정 : FMAX_MACHINE	급속 이송으로 사전 위치결정 ? ENT/NO ENT
TRACK	측정 정밀도를 높이려면 모든 프로브 프로세스 전에 TRACK = ON 을 사용하여 적외선 터치 프로브가 프로그래밍된 프로브 방향을 향하게 합니다 . 이렇게 하면 스타일러스가 항상 동일한 방향으로 비껴 이동합니다 . ■ ON : 스핀들 트랙킹 수행 ■ OFF : 스핀들 트랙킹 수행 안 함	터치 프로브 방향 조정 ? 예 = ENT , 아니 오 = NOENT







14

터치 프로브 사이클 : 공작
물 오정렬 자동 측정



14.1 기본 사항

개요



충돌 주의!

터치 프로브 사이클을 실행할 경우 좌표 변환에 대해 활성 상태인 사이클이 없어야 합니다 (사이클 7 데이텀, 사이클 8 대칭 형상, 사이클 10 회전, 사이클 11 및 26 확장 및 사이클 19 작업 평면 또는 3D-ROT).



3D 터치 프로브를 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 TNC 가 있어야 합니다.

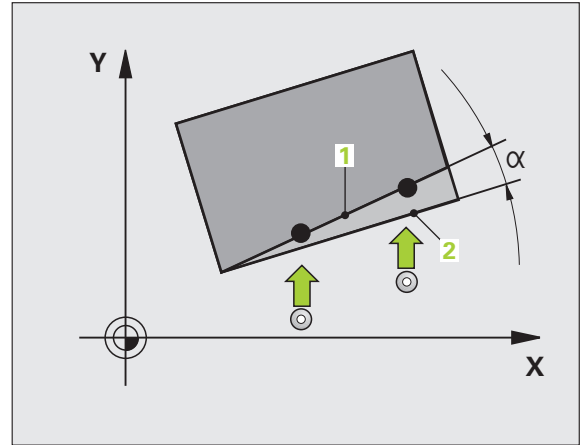
터치 프로브 주기는 **터치 프로브 기능** 소프트웨어 옵션 (옵션 번호 17) 에만 제공됩니다.

TNC 에는 공작물 오정렬을 측정하고 보정하는 데 사용할 수 있는 다섯 가지 사이클이 있습니다. 또한 사이클 404 를 사용하여 기본 회전을 재설정할 수 있습니다.

사이클	소프트 키	페이지
400 기본 회전 - 두 점을 사용한 자동 측정. 기본 회전을 통한 보정.		290 페이지
401 두 홀의 회전 - 두 홀을 사용한 자동 측정. 기본 회전을 통한 보정.		293 페이지
402 두 개 보스의 회전 - 두 개 보스를 사용한 자동 측정. 기본 회전을 통한 보정.		296 페이지
403 로타리축의 회전 - 두 점을 사용한 자동 측정. 테이블 회전으로 보정.		299 페이지
405 C 축의 회전 - 홀 중심과 양의 Y 축 사이의 각도 보정 자동 정렬. 테이블 회전을 통한 보정.		303 페이지
404 기본 회전 설정 - 기본 회전 설정		302 페이지

공작물 오정렬을 측정하는 모든 터치 프로브 사이클에 공통적인 특성

사이클 400, 401 및 402의 경우 파라미터 Q307 기본 회전에 대한 기본 설정을 통해 측정 결과를 기존 각도 α 를 사용하여 수정할 것인지 여부를 정의할 수 있습니다 (오른쪽 그림 참조). 이 파라미터를 사용하면 공작물의 임의 직선 1에 대해 기본 회전을 측정하여 실제 0° 방향 2에 대한 참조를 설정할 수 있습니다.



14.2 기본 회전 (사이클 400, DIN/ISO: G400)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 400 은 수직면 위에 있는 두 점을 측정하여 공작물의 오정렬을 확인합니다. TNC 는 기본 회전 기능을 사용하여 측정된 값을 보정합니다.

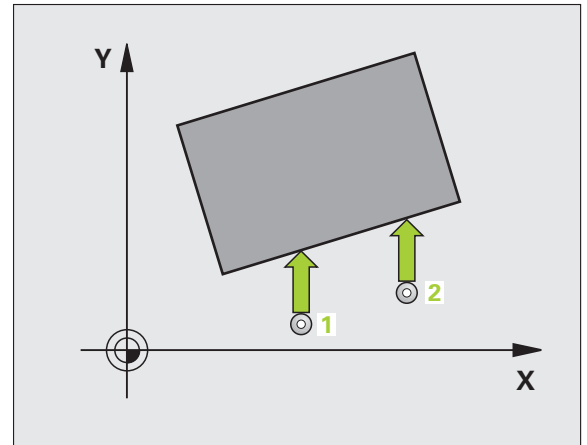
- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 " 터치 프로브 사이클 실행 " 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 프로그램된 시작점 **1** 에 위치결정합니다. TNC 는 정의된 이송 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열) 로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 다음 시작점 **2** 로 이동하고 두 번째 위치를 프로빙합니다.
- 4 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 기본 회전이 수행됩니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

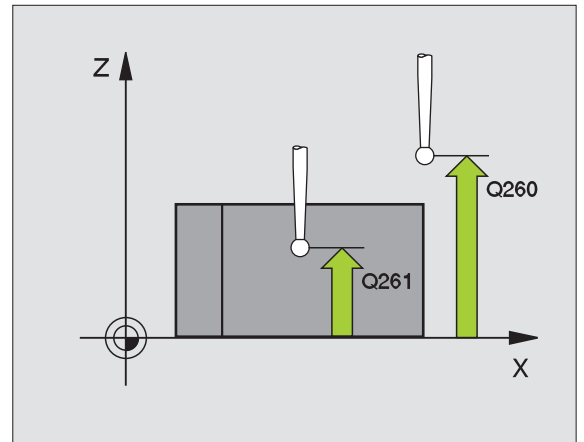
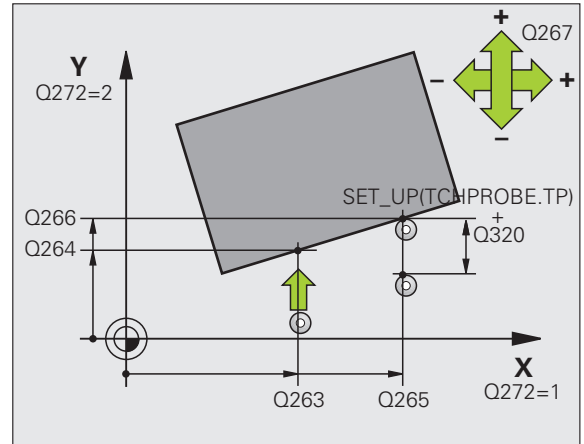
사이클이 시작될 때 TNC 가 활성 기본 회전을 재설정합니다.



사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째축 2번째 측정지점 Q265(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 2번째 측정지점 Q266(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정축 Q272:** 측정이 수행되는 작업 평면의 축 :
 1:기준축 = 측정축
 2:보조축 = 측정축
- ▶ **이송 방향 1 Q267:** 프로브가 공작물에 접근하는 방향입니다.
 -1:음의 이송 방향
 +1:양의 이송 방향
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점)의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블)에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **기본 회전에 대한 기본 설정 Q307(절대):** 기준축이 아닌 직선에 대해 오정렬을 측정하는 경우 이 기준선의 각도를 입력합니다. 그러면 기본 회전을 위해 측정된 값과 기준선 각도 간의 차이가 계산됩니다. 입력 범위 : -360.000~360.000
- ▶ **테이블의 프리셋 번호 Q305:** 결정된 기본 회전을 테이블에 저장할 때 사용할 프리셋 번호를 입력합니다.
Q305=0 을 입력하면 자동으로 수동 운전 모드의 회전 메뉴에 지정된 기본 회전이 배치됩니다. 입력 범위 : 0~2999

NC 블록

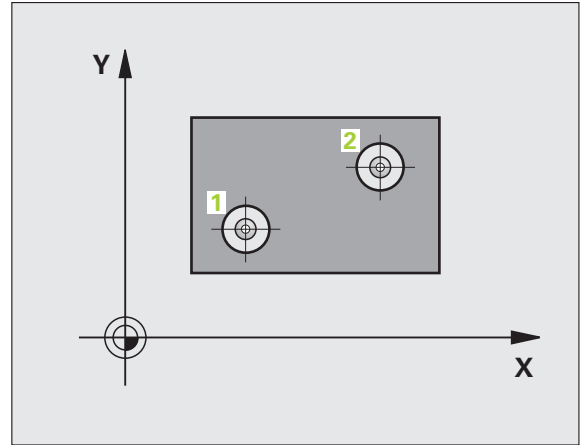
5 TCH PROBE 400 BASIC ROTATION	
Q263=+10	;1 차축 1 번째 위치
Q264=+3.5	;2 차축 1 번째 위치
Q265=+25	;1 차축 2 번째 위치
Q266=+2	;2 차축 2 번째 위치
Q272=2	; 측정축
Q267=+1	; 이송 방향
Q261=-5	; 측정 높이
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+20	; 안전 높이
Q301=0	; 안전 거리로 이동
Q307=0	; 기본 회전 프리셋
Q305=0	; 테이블의 번호

14.3 두 홀을 사용한 기본 회전 (사이클 401, DIN/ISO: G401)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 401 은 두 홀의 중심을 측정합니다. TNC 는 작업 평면의 기준축과 두 홀 중심을 연결하는 선 간의 각도를 계산합니다. TNC 는 기본 회전 기능을 사용하여 계산된 값을 보정합니다. 다른 방법으로 로타리 테이블을 회전하여 확인된 오정렬을 보정할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 첫 번째 홀 **1**의 중심에 위치결정합니다.
- 2 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 첫 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 두 번째 홀 **2**의 중심으로 입력한 위치로 이동합니다.
- 4 터치 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 두 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 5 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 기본 회전이 수행됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클이 시작될 때 TNC 가 활성 기본 회전을 재설정합니다.

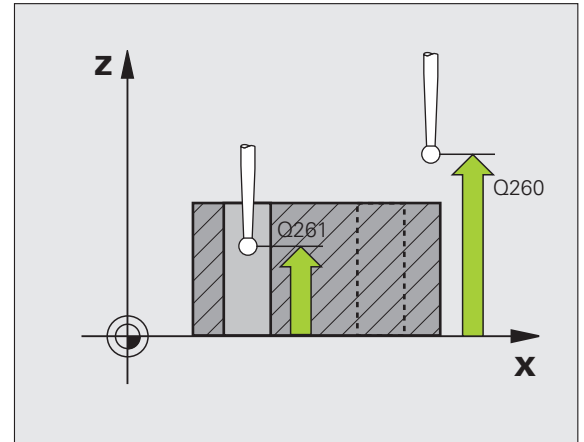
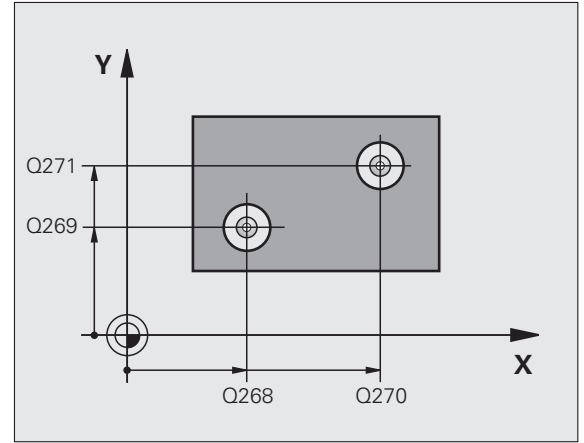
로타리 테이블을 회전하여 오정렬을 보정하려는 경우 TNC 가 자동으로 다음 로타리축을 사용합니다.

- 공구축 Z 의 경우 C
- 공구축 Y 의 경우 B
- 공구축 X 의 경우 A

사이클 파라미터



- ▶ **1번째 홀: 1차측의 중심값 Q268(절대):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째 홀: 2차측의 중심값 Q269(절대):** 작업 평면의 보조축에서 첫 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째 홀: 1차측의 중심값 Q270(절대):** 작업 평면의 기준축에서 두 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째 홀: 2차측의 중심값 Q271(절대):** 작업 평면의 보조축에서 두 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **터치 프로브측의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브측에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브측의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **기본 회전에 대한 기본 설정 Q307(절대):** 기준축이 아닌 직선에 대해 오정렬을 측정하는 경우 이 기준선의 각도를 입력합니다. 그러면 기본 회전을 위해 측정된 값과 기준선 각도 간의 차이가 계산됩니다. 입력 범위: -360.000~360.000



- ▶ **테이블의 프리셋 번호 Q305:** 결정된 기본 회전을 테이블에 저장할 때 사용할 프리셋 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 자동으로 수동 운전 모드의 회전 메뉴에 지정된 기본 회전이 배치됩니다. 로타리 테이블을 회전 (**Q402=1**) 하여 오정렬을 보정하는 경우에는 이 파라미터가 아무런 효과도 없습니다. 이 경우에는 오정렬이 각도값으로 저장되지 않습니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기본 회전/정렬 Q402:** TNC가 오정렬을 보정하기 위해 기본 회전을 사용해야 하는지 로타리 테이블을 회전해야 하는지 여부를 지정합니다.
 - 0:** 기본 회전 설정
 - 1:** 로타리 테이블 회전
로타리 테이블을 선택하면 파라미터 **Q305** 에 테이블 행을 정의했다더라도 TNC 에 측정된 오정렬이 저장되지 않습니다.
- ▶ **정렬 후 값을 0 으로 설정 Q337:** TNC 가 정렬된 로타리 축의 표시를 0 으로 설정해야 하는지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 정렬 후 로타리축의 표시를 0 으로 재설정하지 않습니다.
 - 1:** 정렬 후 로타리축의 표시를 0 으로 재설정합니다. TNC 에서는 **Q402=1** 로 정의한 경우에만 표시를 0 으로 설정합니다.

NC 블록

5 TCH PROBE 401 ROT OF 2 HOLES

Q268=-37 ; 1 번째 축의 1 번째 중심

Q269=+12 ; 2 번째 축의 1 번째 중심

Q270=+75 ; 1 번째 축의 2 번째 중심

Q271=+20 ; 2 번째 축의 2 번째 중심

Q261=-5 ; 측정 높이

Q260=+20 ; 안전 높이

Q307=0 ; 기본 회전 프리셋

Q305=0 ; 테이블의 번호

Q402=0 ; 정렬

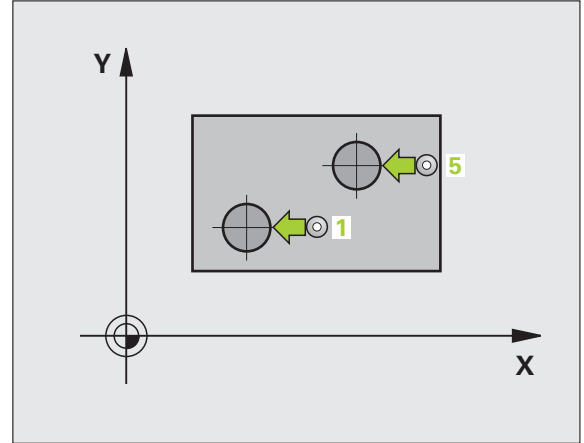
Q337=0 ; 0 으로 설정

14.4 보스 두 개를 사용한 기본 회전 (사이클 402, DIN/ISO: G402)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 402 는 보스 두 개의 중심을 측정합니다. TNC 는 작업 평면의 기준축과 두 보스 중심을 연결하는 선 간의 각도를 계산합니다. TNC 는 기본 회전 기능을 사용하여 계산된 값을 보정합니다. 다른 방법으로 로타리 테이블을 회전하여 확인된 오정렬을 보정할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 FMAX 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 첫 번째 보스의 시작점 **1**에 위치결정합니다.
- 2 프로브가 입력된 **측정 높이 1**로 이동하고 네 점을 프로빙하여 첫 번째 보스의 중심을 찾습니다. 터치 프로브가 90° 간격으로 보정된 터치점 간의 원호를 따라 이동합니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 두 번째 보스 **5**를 프로빙하는 시작점으로 이동합니다.
- 4 터치 프로브가 입력된 **측정 높이 2**로 이동하고 네 점을 프로빙하여 두 번째 보스의 중심을 찾습니다.
- 5 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 기본 회전이 수행됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

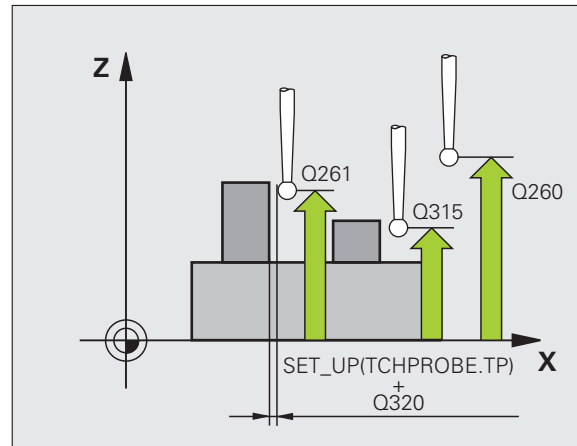
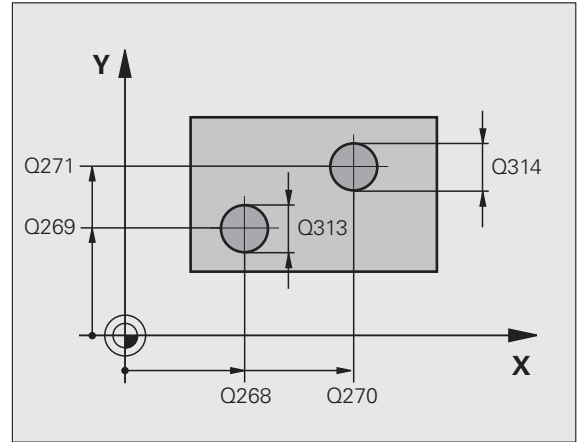
사이클이 시작될 때 TNC 가 활성 기본 회전을 재설정합니다.

로타리 테이블을 회전하여 오정렬을 보정하려는 경우 TNC 가 자동으로 다음 로타리축을 사용합니다.

- 공구축 Z 의 경우 C
- 공구축 Y 의 경우 B
- 공구축 X 의 경우 A



- ▶ **1번째 보스: 1차축의 중심값(절대):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 보스의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째 보스: 2차축의 중심값 Q269(절대):** 작업 평면의 보조축에서 첫 번째 보스의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보스 1의 직경 Q313:** 첫 번째 보스의 근사 직경입니다. 너무 작지 않도록 약간 큰 예상값을 입력하십시오. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **프로브축의 높이 1 측정 Q261(절대):** 보스 1을 측정할 볼 팁 중심 (= 터치 프로브축의 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째 보스: 1차축의 중심값 Q270(절대):** 작업 평면의 기준축에서 두 번째 보스의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째 보스: 2차축의 중심값 Q271(절대):** 작업 평면의 보조축에서 두 번째 보스의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보스 2의 직경 Q314:** 두 번째 보스의 근사 직경입니다. 너무 작지 않도록 약간 큰 예상값을 입력하십시오. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **프로브축의 높이 2 측정 Q315(절대):** 보스 2를 측정할 볼 팁 중심 (= 터치 프로브축의 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320 (충분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **기본 회전에 대한 기본 설정 Q307(절대):** 기준축이 아닌 직선에 대해 오정렬을 측정하는 경우 이 기준선의 각도를 입력합니다. 그러면 기본 회전을 위해 측정된 값과 기준선 각도 간의 차이가 계산됩니다. 입력 범위 : -360.000~360.000
- ▶ **테이블의 프리셋 번호 Q305:** 결정된 기본 회전을 테이블에 저장할 때 사용할 프리셋 번호를 입력합니다.
Q305=0 을 입력하면 자동으로 수동 운전 모드의 회전 메뉴에 지정된 기본 회전이 배치됩니다. 로타리 테이블을 회전 (**Q402=1**) 하여 오정렬을 보정하는 경우에는 이 파라미터가 아무런 효과도 없습니다. 이 경우에는 오정렬이 각도값으로 저장되지 않습니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기본 회전/정렬 Q402:** TNC가 오정렬을 보정하기 위해 기본 회전을 사용해야 하는지 로타리 테이블을 회전해야 하는지 여부를 지정합니다.
0: 기본 회전 설정
1: 로타리 테이블 회전
로타리 테이블을 선택하면 파라미터 **Q305** 에 테이블 행을 정의했다라도 TNC 에 측정된 오정렬이 저장되지 않습니다.
- ▶ **정렬 후 값을 0 으로 설정 Q337:** TNC 가 정렬된 로타리 축의 표시를 0 으로 설정해야 하는지 여부를 정의합니다.
0: 정렬 후 로타리축의 표시를 0 으로 재설정하지 않습니다.
1: 정렬 후 로타리축의 표시를 0 으로 재설정합니다.
TNC 에서는 **Q402=1** 로 정의한 경우에만 표시를 0 으로 설정합니다.

NC 블록

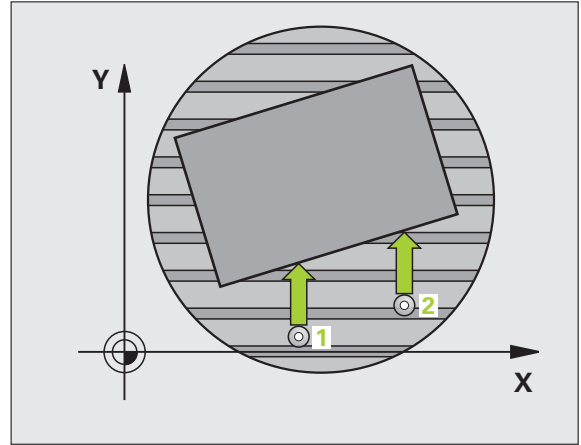
5 TCH PROBE 402 ROT OF 2 STUDS	
Q268=-37	;1 번째 축의 1 번째 중심
Q269=+12	;2 번째 축의 1 번째 중심
Q313=60	; 보스 1 의 직경
Q261=-5	; 측정 높이 1
Q270=+75	;1 번째 축의 2 번째 중심
Q271=+20	;2 번째 축의 2 번째 중심
Q314=60	; 보스 2 의 직경
Q315=-5	; 측정 높이 2
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+20	; 안전 높이
Q301=0	; 안전 거리로 이동
Q307=0	; 기본 회전 프리셋
Q305=0	; 테이블의 번호
Q402=0	; 정렬
Q337=0	;0 으로 설정

14.5 기본 회전 - 로타리축을 통한 보정 (사이클 403, DIN/ISO: G403)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 403 은 수직면 위에 있는 두 점을 측정하여 공작물의 오정렬을 확인합니다. TNC 는 A, B 또는 C 축을 회전하여 확인된 오정렬을 보정합니다. 공작물은 로타리 테이블의 모든 위치에 클램핑할 수 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 프로그래밍된 시작점 **1** 에 위치결정합니다. TNC 는 정의된 이송 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열) 로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 다음 시작점 **2** 로 이동하고 두 번째 위치를 프로빙합니다.
- 4 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 사이클에 정의되어 있는 로타리축이 측정된 값만큼 이동합니다. 선택적으로 정렬 후 표시를 0 으로 설정할 수 있습니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



충돌 주의!

TNC 에서 터치점과 보정축이 일치하는 여부를 확인하지 않습니다. 따라서 보정 이동이 180° 만큼 보정될 수 있습니다.



사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

측정된 각도가 파라미터 **Q150** 에 저장됩니다.

- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
 - 0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
 - 1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **보정 이동을 위한 축 Q312:** TNC가 측정된 오정렬을 보정하기 위해 로타리축을 할당합니다.
 - 4: 로타리축 A로 오정렬 보정
 - 5: 로타리축 B로 오정렬 보정
 - 6: 로타리축 C로 오정렬 보정
- ▶ **정렬 후 값을 0으로 설정 Q337:** TNC가 정렬된 로타리축의 표시를 0으로 설정해야 하는지 여부를 정의합니다.
 - 0: 정렬 후 로타리축의 표시를 0으로 재설정하지 않습니다.
 - 1: 정렬 후 로타리축의 표시를 0으로 재설정합니다.
- ▶ **테이블의 번호 Q305:** TNC가 로타리축을 0으로 설정할 프리셋 테이블 / 데이텀 테이블에 숫자를 입력합니다. Q337이 1로 설정된 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **측정 값 전송(0, 1) Q303:** 결정된 기본 회전을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 0: 측정된 기본 회전을 활성 데이텀 테이블에 데이텀 이동으로 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1: 측정된 기본 회전을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.
- ▶ **기준각? (0=기준축) Q380:** TNC가 프로빙된 직선을 정렬하는 각도입니다. 로타리축 C를 선택한 경우에만 유효합니다 (Q312=6). 입력 범위 : -360.000~360.000

NC 블록

5 TCH PROBE 403 ROT IN C-AXIS

Q263=+0 ;1 차축 1 번째 위치

Q264=+0 ;2 차축 1 번째 위치

Q265=+20 ;1 차축 2 번째 위치

Q266=+30 ;2 차축 2 번째 위치

Q272=1 ; 측정축

Q267=-1 ; 이송 방향

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q312=6 ; 보정축

Q337=0 ; 0으로 설정

Q305=1 ; 테이블의 번호

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q380=+90 ; 기준각

14.6 기본 회전 설정 (사이클 404, DIN/ISO: G404)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 404 를 사용하여 프로그램 실행 중에 자동으로 기본 회전을 설정할 수 있습니다. 이 사이클은 주로 이전 기본 회전을 재 설정하는 데 사용됩니다.

NC 블록

5 TCH PROBE 404 BASIC ROTATION

Q307=+0 ; 기본 회전 프리셋

Q305=1 ; 테이블의 번호

사이클 파라미터



- ▶ **기본 회전의 프리셋 값**: 기본 회전이 설정되는 각도값입니다. 입력 범위 : -360.000~360.000
- ▶ **테이블의 번호 Q305**: TNC 가 정의된 기본 회전을 저장할 프리셋 테이블에 번호를 입력합니다. 입력 범위 : 0~2999

14.7 C 축을 회전하여 공작물의 오정렬 보정 (사이클 405, DIN/ISO: G405)

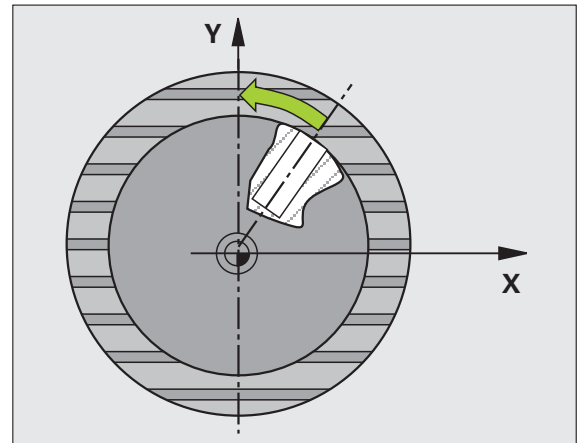
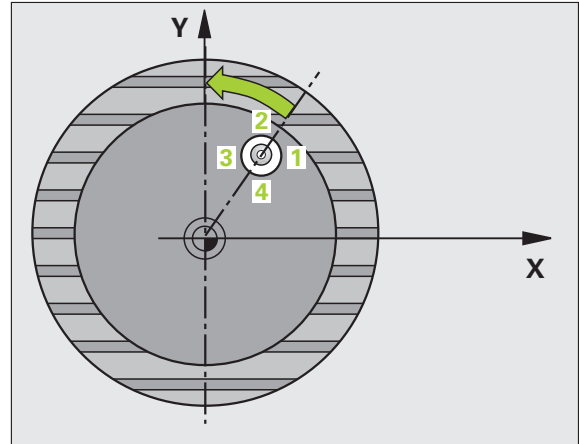
사이클 실행

터치 프로브 사이클 405 을 사용하여 다음을 측정할 수 있습니다.

- 활성 좌표계의 양의 Y 축과 홀 중심 간의 각도 보정량
- 홀 중심의 공칭 위치와 실제 위치 간의 각도 보정량

TNC 는 C 축을 회전하여 확인된 각도 보정량을 보정합니다. 로타리 테이블에서 어느 위치에나 공작물을 고정할 수 있지만 홀의 Y 좌표는 항상 양수여야 합니다. 터치 프로브 Y 축 (홀의 수평 위치) 으로 홀의 각도 오정렬을 측정하는 경우 측정 방법으로 인해 정밀도에 약 1% 의 오정렬이 발생하므로 사이클을 두 번 이상 실행해야 합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1** 에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열) 로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 프로빙 방향은 프로그래밍된 시작각에서 자동으로 결정됩니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이나 안전 높이에서 원호를 따라 다음 시작점 **2** 로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 프로브가 시작점 **3** 에 위치결정된 다음, 시작점 **4** 로 이동하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙하고 측정된 홀 중심에 위치결정됩니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 테이블을 회전하여 공작물을 정렬합니다. TNC 는 보정 후에 홀 중심이 양의 Y 축 방향을 향하거나 가로 및 세로 터치 프로브축 모두에서 홀 중심의 공칭 위치에 있도록 로타리 테이블을 회전합니다. 각도의 오정렬 측정값은 파라미터 Q150 에서 사용할 수 있습니다.



프로그래밍 시 주의 사항:

**충돌 주의!**

터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하려면 포켓 (홀)의 지령 직경에 대한 **하한** 예상값을 입력합니다.

포켓 크기와 안전 거리로 인해 터치점 근처에 사전 위치결정할 수 없는 경우 TNC는 항상 포켓 중심에서 프로빙을 시작합니다. 이 경우 터치 프로브가 네 측정점 사이의 안전 높이로 돌아갑니다.

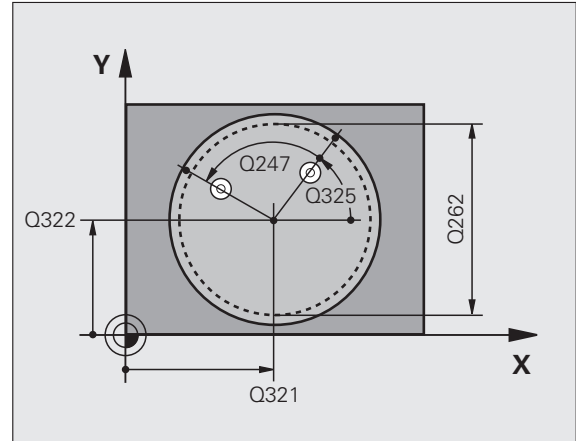
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

각도가 작을수록 원 중심을 계산하는 정밀도가 떨어집니다. 최소 입력값은 5°입니다.

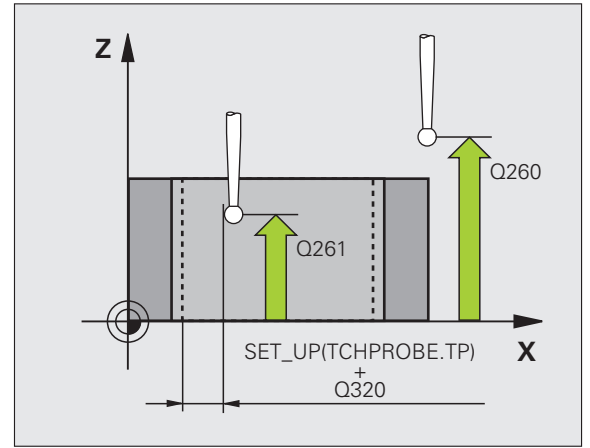
사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 홀의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q322(절대값):** 작업 평면의 보조축에서 홀의 중심입니다. Q322 를 0 으로 프로그래밍하면 홀 중심이 양의 Y 축으로 정렬됩니다. Q322 를 0 이 아닌 값으로 프로그래밍하면 홀 중심이 공칭 위치 (홀 중심의 각도) 로 정렬됩니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262:** 원형 포켓 (또는 홀) 의 근사 직경입니다. 너무 크거나 작지 않은 예상값을 입력하십시오. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **시작각 Q325(절대):** 작업 평면의 기준축과 첫 번째 터치점 사이의 각도입니다. 입력 범위 : -360.000~360.000
- ▶ **스텝각 Q247(증분):** 두 측정점 사이의 각도입니다. 스텝각의 대수 기호는 터치 프로브가 다음 측정점으로 이동하는 회전 방향 (음 = 시계 방향) 을 결정합니다. 완전한 원이 아닌 원호를 프로빙하려면 스텝각을 90° 보다 작은 값으로 프로그래밍하십시오. 입력 범위 : -120.000~120.000



- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다 . Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다 .
 - 0:** 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다 .
 - 1:** 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다 .
- ▶ **정렬 후 값을 0으로 설정 Q337:** TNC에서 C축의 표시를 0 으로 설정할지 , 데이텀 테이블의 C 열에 각도 보정량을 기록할지 여부를 정의합니다 .
 - 0:** C 표시를 0 으로 설정합니다 .
 - >0:** 대수 기호를 포함하여 각도 오정렬 값을 데이텀 테이블에 기록합니다 . 행 번호는 Q337 의 값입니다 . 데이텀 테이블에 C 축 전환이 등록되어 있는 경우 TNC 가 측정된 각도 오정렬을 추가합니다 .



NC 블록

5 TCH PROBE 405 ROT IN C AXIS

Q321=+50 ;1 차축의 중심값

Q322=+50 ;2 차축의 중심값

Q262=10 ; 지령 직경

Q325=+0 ; 시작각

Q247=90 ; 스텝각

Q261=-5 ; 측정 높이

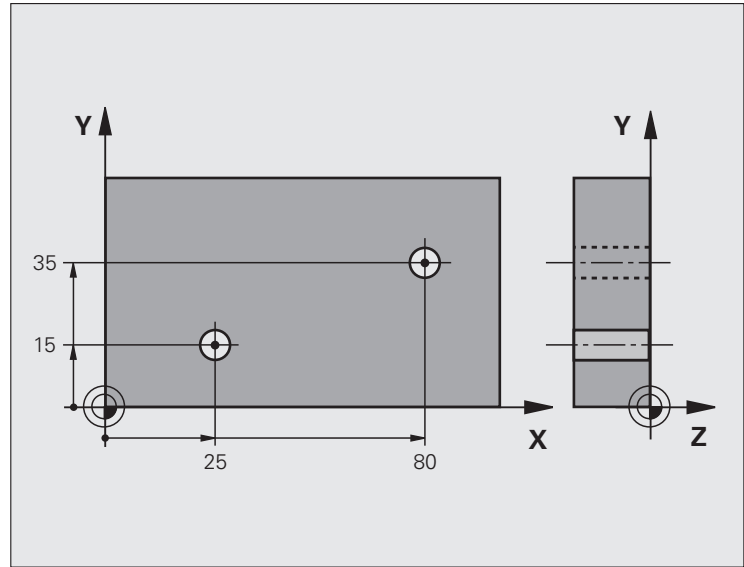
Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q337=0 ;0 으로 설정

예 : 두 홀의 기본 회전 확인



0 BEGIN PGM CYC401 MM	
1 TOOL CALL 69 Z	
2 TCH PROBE 401 ROT 2 HOLES	
Q268=+25 ;1 차축의 1 번째 중심값	1 번째 홀의 중심 : X 좌표
Q269=+15 ;2 차축의 1 번째 중심값	1 번째 홀의 중심 : Y 좌표
Q270=+80 ;1 차축의 2 번째 중심값	2 번째 홀의 중심 : X 좌표
Q271=+35 ;2 차축의 2 번째 중심값	2 번째 홀의 중심 : Y 좌표
Q261=-5 ; 측정 높이	측정이 수행되는 터치 프로브축의 좌표
Q260=+20 ; 안전 높이	프로브가 충돌 없이 이동할 수 있는 터치 프로브축의 높이
Q307=+0 ; 기본 회전 프리셋	기준선의 각도
Q402=1 ; 정렬	로타리 테이블을 회전하여 오정렬 보정
Q337=1 ; 0 으로 설정	정렬 후 표시를 0 으로 설정
3 CALL PGM 35K47	파트 프로그램 호출
4 END PGM CYC401 MM	



15

터치 프로브 사이클 : 자동
데이텀 설정



15.1 기본 사항

개요



충돌 주의!

터치 프로브 사이클을 실행할 경우 좌표 변환에 대해 활성 상태인 사이클이 없어야 합니다 (사이클 7 데이텀, 사이클 8 대칭 형상, 사이클 10 회전, 사이클 11 및 26 확장 및 사이클 19 작업 평면 또는 3D-ROT).



3D 터치 프로브를 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 TNC 가 있어야 합니다.

터치 프로브 주기는 **터치 프로브 기능** 소프트웨어 옵션 (옵션 번호 17) 에만 제공됩니다.

TNC 에는 기준점을 자동으로 찾아 다음과 같이 처리하는 12 가지 사이클이 있습니다.

- 결정된 값을 표시값으로 직접 설정
- 결정된 값을 프리셋 테이블에 입력
- 결정된 값을 데이텀 테이블에 입력

사이클	소프트 키	페이지
408 슬롯 중심 기준점. 슬롯의 안쪽 폭을 측정하고 슬롯 중심을 데이텀으로 정의합니다.		313 페이지
409 리지 중심 기준점. 리지의 바깥쪽 폭을 측정하고 리지 중심을 데이텀으로 정의합니다.		317 페이지
410 직사각형 안쪽 데이텀. 직사각형의 안쪽 길이와 폭을 측정하고 중심을 데이텀으로 정의합니다.		320 페이지
411 직사각형 바깥쪽 데이텀. 직사각형의 바깥쪽 길이와 폭을 측정하고 중심을 데이텀으로 정의합니다.		324 페이지
412 원 안쪽 데이텀. 원 안쪽에서 네 점을 측정하고 중심을 데이텀으로 정의합니다.		328 페이지
413 원 바깥쪽 데이텀. 원 바깥쪽에서 네 점을 측정하고 중심을 데이텀으로 정의합니다.		332 페이지

사이클	소프트 키	페이지
414 코너 바깥쪽 데이텀 . 각도 바깥쪽에 서 두 선을 측정하고 교점을 데이텀으로 정의합니다 .		336 페이지
415 코너 안쪽 데이텀 . 각도 안쪽에서 두 선을 측정하고 교점을 데이텀으로 정의 합니다 .		341 페이지
416 원 중심 데이텀 (두 번째 소프트 키 레벨) 볼트 홀 원에서 세 개의 홀을 측정 하고 볼트 홀 중심을 데이텀으로 정의합 니다 .		345 페이지
417 TS 축의 데이텀 (두 번째 소프트 키 행) 터치 프로브축에서 임의 위치를 측정 하고 해당 위치를 데이텀으로 정의합니 다 .		349 페이지
418 4 홀의 데이텀 (두 번째 소프트 키 행) - 십자형으로 네 개의 홀을 측정하고 홀 간 선의 교점을 데이텀으로 정의합니 다 .		351 페이지
419 한 축의 데이텀 (두 번째 소프트 키 레벨) 임의 축에서 임의 위치를 측정하고 해당 위치를 데이텀으로 정의합니다 .		355 페이지

데이텀을 설정하는 모든 터치 프로브 사이클에 공통적인 특성



기본 회전이 활성화된 동안에도 터치 프로브 사이클 408 - 419 를 실행할 수 있습니다 .

작업 평면 기울이기 기능은 사이클 408-419 와 조합하여 사
용할 수 없습니다 .

데이텀점 및 터치 프로브축

측정 프로그램에 정의되어 있는 터치 프로브축에서 데이텀의 작업 평
면이 결정됩니다 .:

활성 터치 프로브축	데이텀 설정축
Z	X 및 Y
Y	Z 및 X
X	Y 및 Z

계산된 데이텀 저장

데이텀을 설정하는 모든 사이클에서 입력 파라미터 Q303 및 Q305 를 사용하여 TNC 가 계산된 데이텀을 저장하는 방법을 정의할 수 있습니다.

■ Q305 = 0, Q303 = 임의값

계산된 데이텀을 표시에 설정합니다. 새 데이텀이 즉시 활성화됩니다. 이때, TNC 는 프리셋 테이블의 0 행에 있는 사이클에 의해 표시에 데이텀 세트를 저장합니다.

■ Q305 가 0 이 아님, Q303 = -1



이 조합은 다음 경우에만 사용할 수 있습니다.

- TNC 4xx 로 작성된 사이클 410 부터 418 까지를 포함하는 프로그램을 읽을 경우
- iTNC530 에서 이전 소프트웨어 버전으로 작성된 사이클 410 부터 418 까지를 포함하는 프로그램을 읽을 경우
- 사이클 정의 시 파라미터 Q303 으로 측정 값 전송을 명확히 정의하지 않은 경우

이러한 경우 REF 참조 데이텀 테이블의 전체 처리가 변경되기 때문에 오류 메시지가 출력됩니다. 파라미터 Q303 을 사용하여 측정 값 전송을 직접 정의해야 합니다.

■ Q305 가 0 이 아님, Q303 = 0

활성 데이텀 테이블에 계산된 기준점이 기록됩니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다. 파라미터 Q305 의 값이 데이텀 번호를 결정합니다. **파트 프로그램에서 사이클 7 로 데이텀을 활성화합니다.**

■ Q305 가 0 이 아님, Q303 = 1

프리셋 테이블에 계산된 기준점이 기록됩니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다. 파라미터 Q305 의 값이 프리셋 번호를 결정합니다. **파트 프로그램에서 사이클 247 로 프리셋을 활성화합니다.**

Q 파라미터의 측정 결과

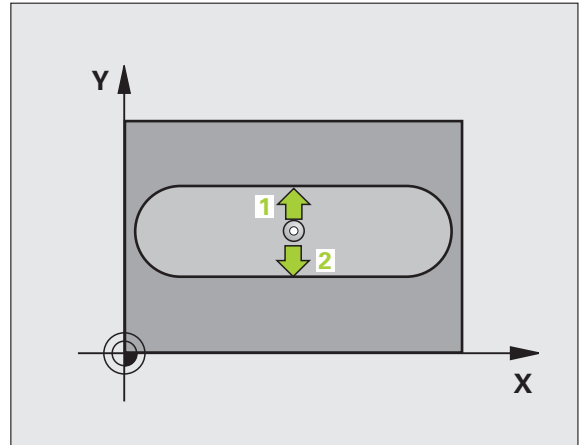
TNC 가 관련 터치 프로브 사이클의 측정 결과를 전역적으로 유효한 Q 파라미터 Q150 ~ Q160 에 저장합니다. 프로그램에서 이러한 파라미터를 사용할 수 있습니다. 결과 파라미터의 테이블에는 모든 사이클 설명이 나열되어 있습니다.

15.2 슬롯 중심 기준점 (사이클 408, DIN/ISO: G408)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 408 은 슬롯 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이텀과 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이에서 축을 따라 또는 안전 높이에서 선형적으로 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 실제값을 저장합니다.
- 5 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브축에서 데이텀을 측정합니다.



파라미터 번호	의미
Q166	측정된 슬롯 폭의 실제값
Q157	중심선의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항:



충돌 주의!

터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하기 위해서 슬롯 폭의 **하한** 예상값을 입력합니다.

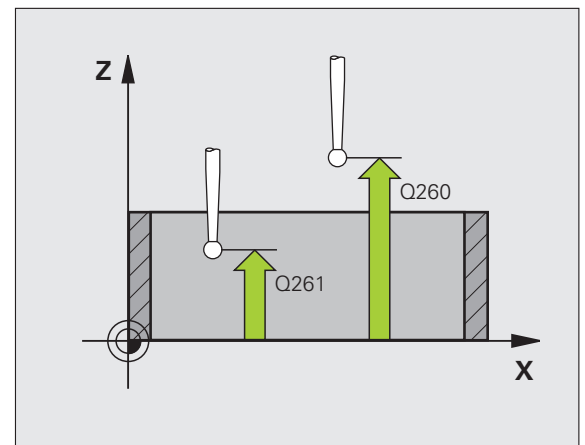
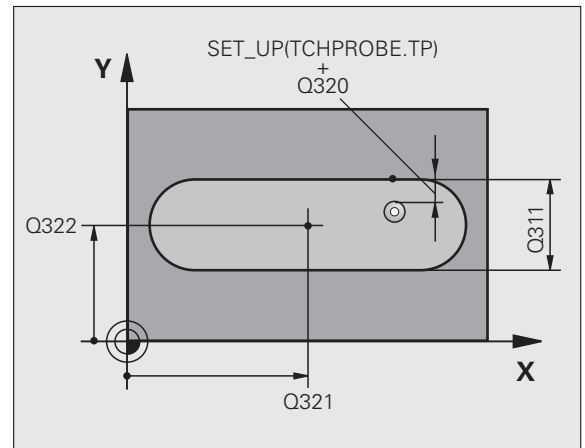
슬롯 폭과 안전 거리로 인해 터치점 근처에 사전 위치결정할 수 없는 경우 TNC가 항상 슬롯 중심에서 프로빙을 시작합니다. 이 경우 터치 프로브가 두 측정점 사이의 안전 높이로 돌아옵니다.

사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 슬롯의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q322(절대):** 작업 평면의 보조축에서 슬롯의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **슬롯 너비 Q311(중분):** 작업 평면에서의 위치와 관계 없는 슬롯 폭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **측정축(1=1st / 2=2nd) Q272:** 측정이 수행되는 축입니다.
 - 1: 기준축 = 측정축
 - 2: 보조축 = 측정축
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점)의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(중분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블)에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 높이로 이동 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **테이블의 번호 Q305:** 데이텀 / 프리셋 테이블에서 TNC가 슬롯 중심의 좌표를 저장할 번호를 입력합니다.
Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 슬롯 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위:
0~2999
- ▶ **새 데이텀 Q405(절대):** TNC가 계산된 슬롯 중심을 설정하는 측정축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위:
-99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
0: 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
1: 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.

- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381:** 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 1번째 축 Q382(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 2번째 축 Q383(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 3번째 축 Q384(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대):** 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

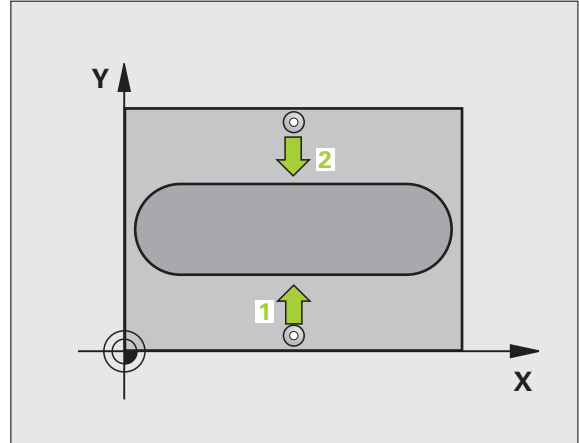
5 TCH PROBE 408 SLOT CENTER REF PT	
Q321=+50	;1 차축의 중심값
Q322=+50	;2 차축의 중심값
Q311=25	;슬롯 너비
Q272=1	; 측정축
Q261=-5	; 측정 높이
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+20	; 안전 높이
Q301=0	; 안전 거리로 이동
Q305=10	; 테이블의 번호
Q405=+0	; 데이텀
Q303=+1	; 측정 값 전송
Q381=1	;TS 축 방향 측정
Q382=+85	;TS 축의 1 번째 좌표
Q383=+50	;TS 축의 2 번째 좌표
Q384=+0	;TS 축의 3 번째 좌표
Q333=+1	; 데이텀

15.3 데이텀 리지 중심 (사이클 409, DIN/ISO: G409)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 409 는 리지 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이의 다음 터치점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 실제값을 저장합니다.
- 5 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브축에서 데이텀을 측정합니다.



파라미터 번호	의미
Q166	측정된 리지 폭의 실제값
Q157	중심선의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항:



충돌 주의!

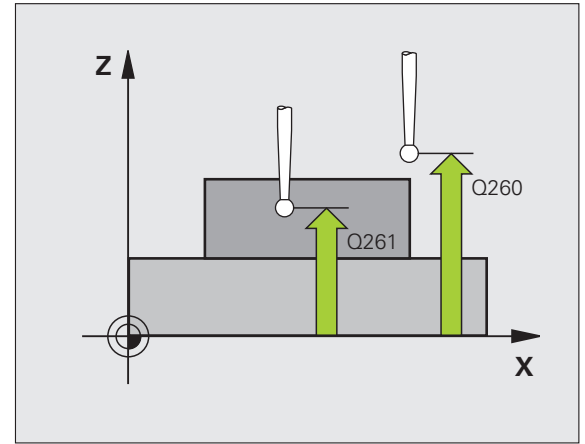
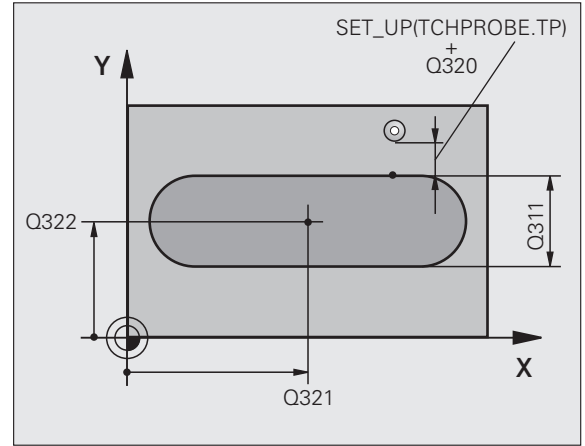
터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하기 위해서 리지 폭의 **상한** 예상값을 입력합니다.

사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차측의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 리지의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차측의 중심값 Q322(절대):** 작업 평면의 보조축에서 리지의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **리지 폭 Q311(증분):** 작업 평면에서 위치와 관계 없는 리지 폭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **측정축(1=1st / 2=2nd) Q272:** 측정이 수행되는 축입니다.
 - 1: 기준축 = 측정축
 - 2: 보조축 = 측정축
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **테이블의 번호 Q305:** 데이텀 / 프리셋 테이블에서 TNC가 리지 중심의 좌표를 저장할 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 슬롯 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위: 0~2999
- ▶ **새 데이텀 Q405(절대):** TNC가 계산된 리지 중심을 설정하는 측정축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
0: 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
1: 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.
- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381:** 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS축: 1번째 축 Q382(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 2번째 축 Q383(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 3번째 축 Q384(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대):** 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 409 SLOT CENTER RIDGE

Q321=+50 ; 1 차축의 중심값

Q322=+50 ; 2 차축의 중심값

Q311=25 ; 리지 폭

Q272=1 ; 측정축

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q305=10 ; 테이블의 번호

Q405=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ; TS 축 방향 측정

Q382=+85 ; TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ; TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ; TS 축의 3 번째 좌표

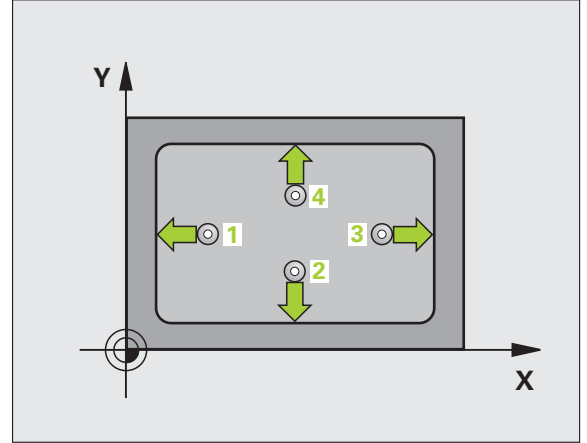
Q333=+1 ; 데이텀

15.4 직사각형 안쪽의 데이텀 (사이클 410, DIN/ISO: G410)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 410 은 직사각형 포켓의 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 " 터치 프로브 사이클 실행 " 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열) 로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이에서 축을 따라 또는 안전 높이에서 선형적으로 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3** 과 시작점 **4** 에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305 에 따라 결정된 데이텀을 처리합니다 (312 페이지의 " 계산된 데이텀 저장 " 참조).
- 6 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정하고 실제값을 다음 Q 파라미터에 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q154	기준축에서 길이의 실제값
Q155	보조축에서 길이의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항 :



충돌 주의 !

터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하기 위해서 첫 번째 및 두 번째 측면의 길이에 대한 **하한** 예상값을 입력합니다.

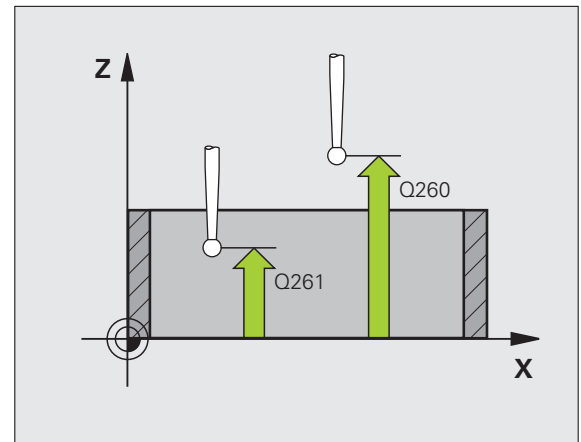
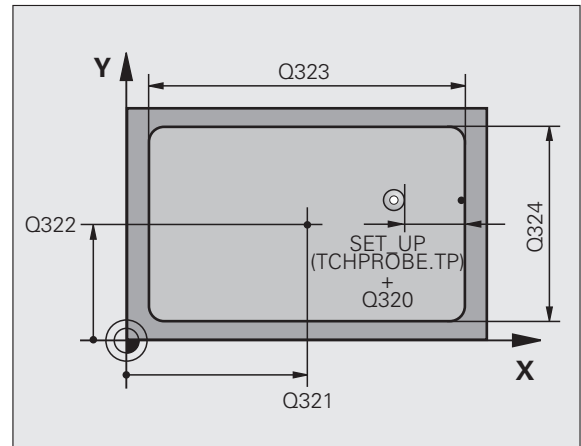
포켓 크기와 안전 거리로 인해 터치점 근처에 사전 위치결정할 수 없는 경우 TNC 는 항상 포켓 중심에서 프로빙을 시작합니다. 이 경우 터치 프로브가 네 측정점 사이의 안전 높이로 돌아갑니다.

사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 포켓의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q322(절대):** 작업 평면의 보조축에서 포켓의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째 면의 길이 Q323(증분):** 작업 평면의 기준축에 평행한 포켓 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2번째 면의 길이 Q324(증분):** 작업 평면의 보조축에 평행한 포켓 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **데이텀의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 / 프리셋 테이블에서 TNC가 포켓 중심의 좌표를 저장할 번호를 입력합니다. Q305=0을 입력하면 새 데이텀이 포켓 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위: 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 포켓 중심을 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 포켓 중심을 설정하는 보조축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
-1: 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
0: 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
1: 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.

- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381**: 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS축: 1번째 축 Q382(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 2번째 축 Q383(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 3번째 축 Q384(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS축의 새 데이텀 Q333(절대)**: 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 410 DATUM INSIDE RECTAN.

Q321=+50 ; 1 차축의 중심값

Q322=+50 ; 2 차축의 중심값

Q323=60 ; 1 번째 면의 길이

Q324=20 ; 2 번째 면의 길이

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q305=10 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ; TS 축 방향 측정

Q382=+85 ; TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ; TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ; TS 축의 3 번째 좌표

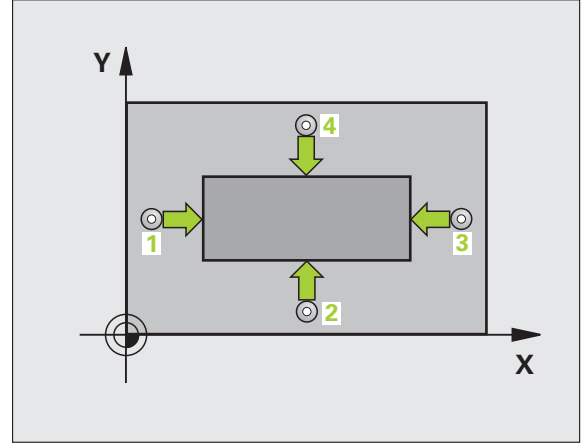
Q333=+1 ; 데이텀

15.5 직사각형 바깥쪽의 데이텀 (사이클 411, DIN/ISO: G411)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 411 은 직사각형 보스의 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이에서 축을 따라 또는 안전 높이에서 선형적으로 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3**과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305 에 따라 결정된 데이텀을 처리합니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
- 6 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정하고 실제값을 다음 Q 파라미터에 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q154	기준축에서 길이의 실제값
Q155	보조축에서 길이의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항 :



충돌 주의 !

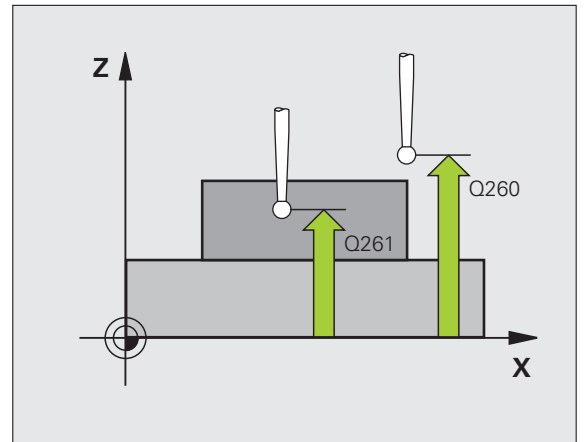
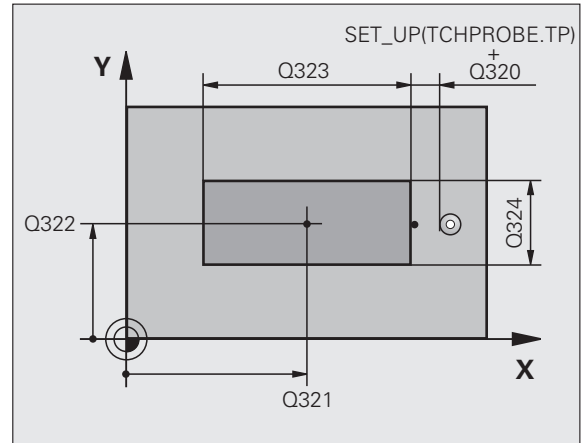
터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하기 위해서 첫 번째 및 두 번째 측면의 길이에 대한 **상한** 예상값을 입력합니다.

사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q322(절대):** 작업 평면의 보조축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째 면의 길이 Q323(증분):** 작업 평면의 기준축에 평행한 보스 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2번째 면의 길이 Q324(증분):** 작업 평면의 보조축에 평행한 보스 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **테이블의 데이텀 번호 Q305:** 테이블에서 TNC가 포켓 중심의 좌표를 저장할 데이텀 번호를 입력합니다.
Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 보스 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위:
0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 보스 중심을 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 보스 중심을 설정하는 보조축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
-1: 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
0: 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
1: 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.

- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381**: 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS축: 1번째 축 Q382(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 2번째 축 Q383(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 3번째 축 Q384(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대)**: 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 411 DATUM OUTS. RECTAN.

Q321=+50 ; 1 차축의 중심값

Q322=+50 ; 2 차축의 중심값

Q323=60 ; 1 번째 면의 길이

Q324=20 ; 2 번째 면의 길이

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q305=0 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ; TS 축 방향 측정

Q382=+85 ; TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ; TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ; TS 축의 3 번째 좌표

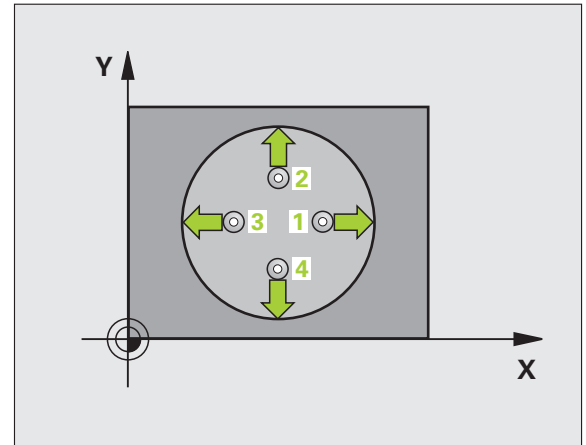
Q333=+1 ; 데이텀

15.6 원 안쪽의 데이텀 (사이클 412, DIN/ISO: G412)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 412 는 원형 포켓 (또는 홀) 의 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다 . 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다 .

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 " 터치 프로브 사이클 실행 " 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1** 에 위치결정합니다 . 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다 .
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열) 로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다 . 프로빙 방향은 프로그래밍된 시작각에서 자동으로 결정됩니다 .
- 3 터치 프로브가 측정 높이나 안전 높이에서 원호를 따라 다음 시작점 **2** 로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다 .
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3** 과 시작점 **4** 에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다 .
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 " 계산된 데이텀 저장 " 참조) 에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 실제값을 저장합니다 .
- 6 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정합니다 .



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q153	직경의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항 :

**충돌 주의 !**

터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하려면 포켓 (홀) 의 지령 직경에 대한 **하한** 예상값을 입력합니다.

포켓 크기와 안전 거리로 인해 터치점 근처에 사전 위치결정할 수 없는 경우 TNC 는 항상 포켓 중심에서 프로빙을 시작합니다. 이 경우 터치 프로브가 네 측정점 사이의 안전 높이로 돌아갑니다.

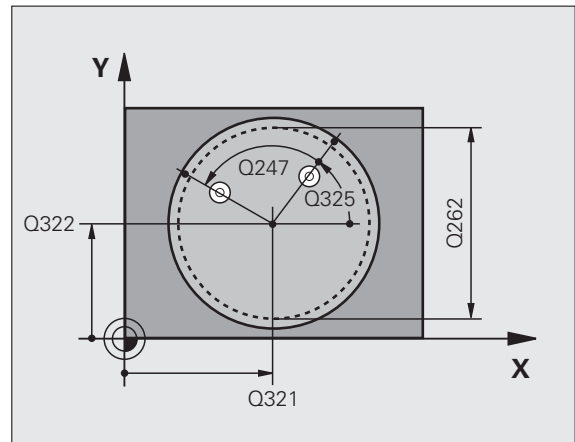
각도 증분 Q247 이 작을수록 데이텀을 계산하는 정밀도가 떨어집니다. 최소 입력값은 5° 입니다.

사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

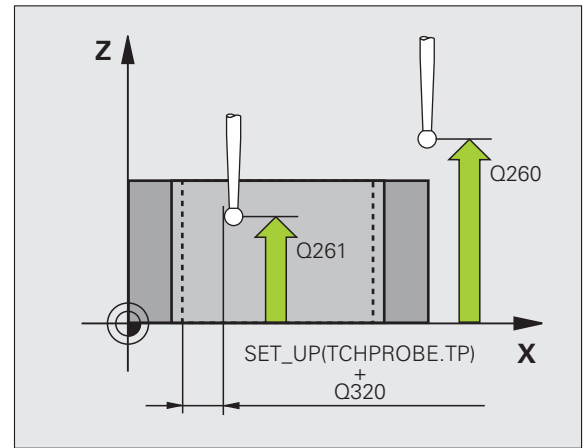
사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 포켓의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q322(절대):** 작업 평면의 보조축에서 포켓의 중심입니다. Q322 를 0 으로 프로그래밍하면 홀 중심이 양의 Y 축으로 정렬됩니다. Q322 를 0 이 아닌 값으로 프로그래밍하면 홀 중심이 공칭 위치로 정렬됩니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262:** 원형 포켓 (또는 홀) 의 근사 직경입니다. 너무 크거나 작지 않은 예상값을 입력하십시오. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **시작각 Q325(절대):** 작업 평면의 기준축과 첫 번째 터치점 사이의 각도입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **스텝각 Q247(증분):** 두 측정점 사이의 각도입니다. 스텝각의 대수 기호는 터치 프로브가 다음 측정점으로 이동하는 회전 방향 (음 = 시계 방향) 을 결정합니다. 완전한 원이 아닌 원호를 프로빙하려면 스텝각을 90° 보다 작은 값으로 프로그래밍하십시오. 입력 범위 : -120.0000~120.0000



- ▶ **터치 프로브측의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브측에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다 . Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브측의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다 .
 - 0:** 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다 .
 - 1:** 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다 .
- ▶ **테이블의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 / 프리셋 테이블에서 TNC 가 포켓 중심의 좌표를 저장할 번호를 입력합니다 . Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 포켓 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다 . 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 포켓 중심을 설정하는 기준축의 좌표입니다 . 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 포켓 중심을 설정하는 보조축의 좌표입니다 . 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다 .
 - 1:** 사용하지 마십시오 . 이전 프로그램을 읽을 때 TNC 에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 " 계산된 데이텀 저장 " 참조) .
 - 0:** 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다 . 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다 .
 - 1:** 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다 . 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다 .



- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381**: 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 1번째 축 Q382(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 2번째 축 Q383(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 3번째 축 Q384(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대)**: 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정점 수(4/3) Q423**: 프로빙점이 4개 또는 3개인 홀을 측정할지 여부를 지정합니다.
4: 4 개의 측정점을 사용합니다 (표준 설정).
3: 3 개의 측정점을 사용합니다.
- ▶ **이송 유형 ? 선 =0/ 호 =1 Q365**: " 안전 높이로 이송 "(Q301=1) 이 활성화되어 있는 경우 측정점 사이에서 공구가 이동할 때 사용하는 경로 기능의 정의입니다.
0: 작업 사이를 직선으로 이동합니다.
1: 작업 사이를 피치 원으로 이동합니다.

NC 블록

5 TCH PROBE 412 DATUM INSIDE CIRCLE

Q321=+50 ; 1 차축의 중심값

Q322=+50 ; 2 차축의 중심값

Q262=75 ; 지령 직경

Q325=+0 ; 시작각

Q247=+60 ; 스텝각

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q305=12 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ; TS 축 방향 측정

Q382=+85 ; TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ; TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ; TS 축의 3 번째 좌표

Q333=+1 ; 데이텀

Q423=4 ; 측정점 수

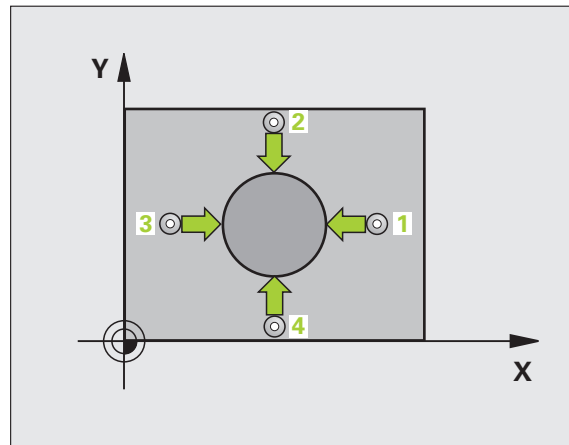
Q365=1 ; 이송 유형

15.7 원 바깥쪽의 데이텀 (사이클 413, DIN/ISO: G413)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 413 은 원형 보스의 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 프로빙 방향은 프로그래밍된 시작각에서 자동으로 결정됩니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이나 안전 높이에서 원호를 따라 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3**과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 실제값을 저장합니다.
- 6 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q153	직경의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항:



충돌 주의!

터치 프로브와 공작물 간의 충돌을 방지하기 위해서 보스 지령 직경의 **상한** 예상값을 입력합니다.

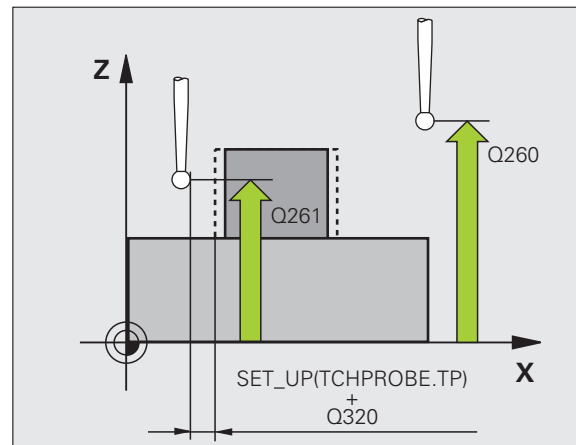
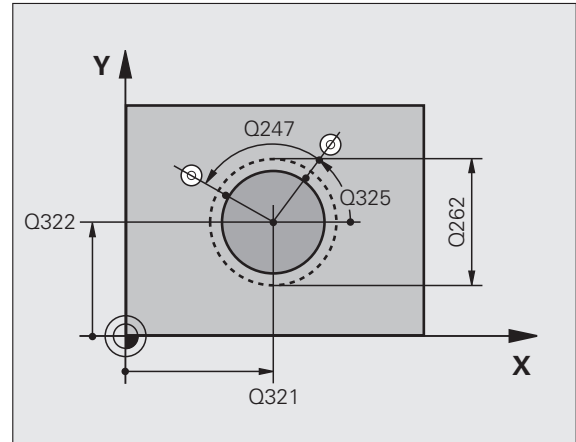
사이클 정의에 앞서 터치 프로브측을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

각도 증분 Q247 이 작을수록 데이텀을 계산하는 정밀도가 떨어집니다. 최소 입력값은 5° 입니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q321(절대):** 작업 평면의 기준축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q322(절대):** 작업 평면의 보조축에서 보스의 중심입니다. Q322 를 0 으로 프로그래밍하면 홀 중심이 양의 Y 축으로 정렬됩니다. Q322 를 0 이 아닌 값으로 프로그래밍하면 홀 중심이 공칭 위치로 정렬됩니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262:** 보스의 근사 직경입니다. 너무 작지 않도록 약간 큰 예상값을 입력하십시오. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **시작각 Q325(절대):** 작업 평면의 기준축과 첫 번째 터치점 사이의 각도입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **스텝각 Q247(증분):** 두 측정점 사이의 각도입니다. 스텝각의 대수 기호는 터치 프로브가 다음 측정점으로 이동하는 회전 방향 (= 시계 방향) 을 결정합니다. 완전한 원이 아닌 원호를 프로그래밍하려면 스텝각을 90° 보다 작은 값으로 프로그래밍하십시오. 입력 범위 : -120.0000~120.0000
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스터) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이동 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **테이블의 데이텀 번호 Q305:** 테이블에서 TNC 가 포켓 중심의 좌표를 저장할 데이텀 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 보스 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 보스 중심을 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 보스 중심을 설정하는 보조축의 좌표입니다 . 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다 .
 - 1:** 사용하지 마십시오 . 이전 프로그램을 읽을 때 TNC 에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 " 계산된 데이텀 저장 " 참조).
 - 0:** 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다 . 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다 .
 - 1:** 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다 . 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다 .

- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381:** 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS축: 1번째 축 Q382(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 2번째 축 Q383(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS축: 3번째 축 Q384(절대):** 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대):** 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0
- ▶ **측정점 수(4/3) Q423:** 프로빙점이 4개 또는 3개인 보스를 측정할지 여부를 지정합니다.
4: 4 개의 측정점을 사용합니다 (표준 설정).
3: 3 개의 측정점을 사용합니다.
- ▶ **이송 유형 ? 선 =0/ 호 =1 Q365:** " 안전 높이로 이송 "(Q301=1) 이 활성화되어 있는 경우 측정점 사이에서 공구가 이동할 때 사용하는 경로 기능의 정의입니다.
0: 작업 사이를 직선으로 이동합니다.
1: 작업 사이를 피치 원으로 이동합니다.

NC 블록

5 TCH PROBE 413 DATUM OUTSIDE CIRCLE

Q321=+50 ; 1 차축의 중심값

Q322=+50 ; 2 차축의 중심값

Q262=75 ; 지령 직경

Q325=+0 ; 시작각

Q247=+60 ; 스텝각

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q305=15 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ; TS 축 방향 측정

Q382=+85 ; TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ; TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ; TS 축의 3 번째 좌표

Q333=+1 ; 데이텀

Q423=4 ; 측정점 수

Q365=1 ; 이송 유형



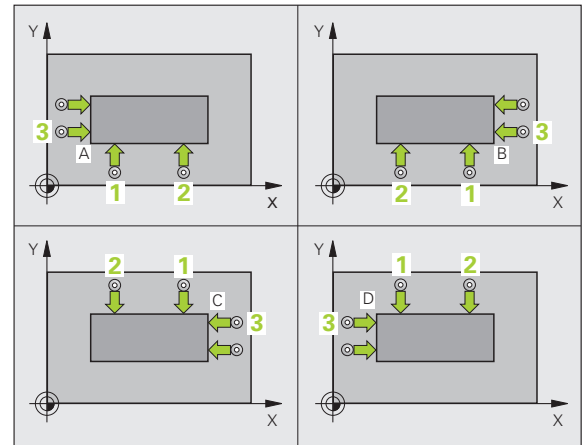
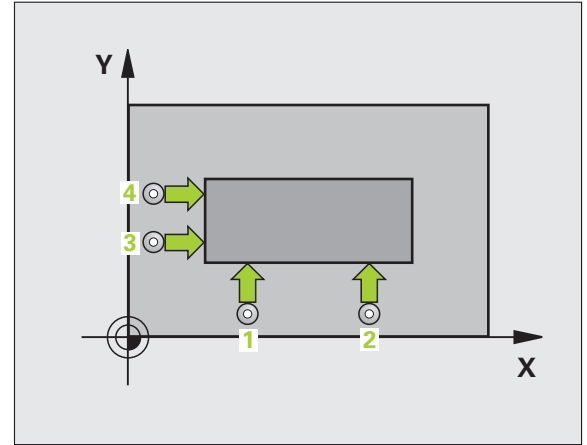
15.8 코너 바깥쪽의 데이텀 (사이클 414, DIN/ISO: G414)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 414 는 두 선의 교점을 찾고 해당 교점을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 교점을 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 첫 번째 터치 점 **1** 에 위치결정합니다 (오른쪽 상단 그림 참조). TNC 는 해당 이송 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 프로빙 방향은 프로그래밍된 세 번째 측정점에서 자동으로 결정됩니다.
- 3 터치 프로브가 다음 시작점 **2** 로 이동하고 두 번째 위치를 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3** 과 시작점 **4** 에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 확인된 코너의 좌표를 저장합니다.
- 6 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정합니다.

파라미터 번호	의미
Q151	기준측에서 코너의 실제값
Q152	보조측에서 코너의 실제값



프로그래밍 시 주의 사항 :

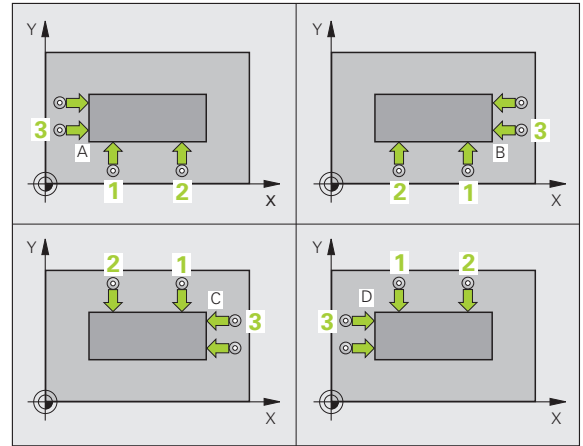


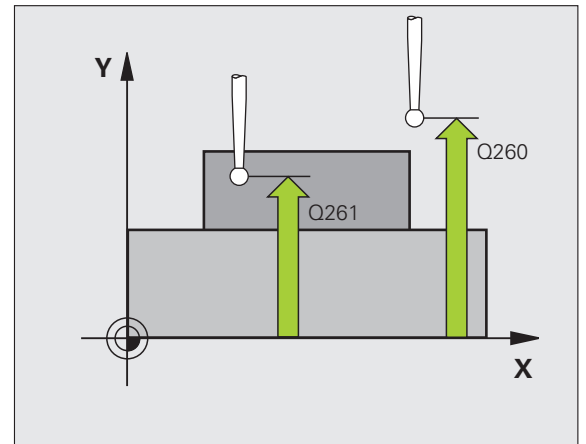
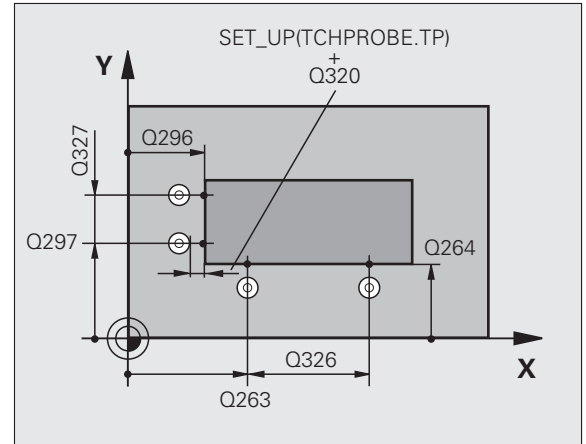
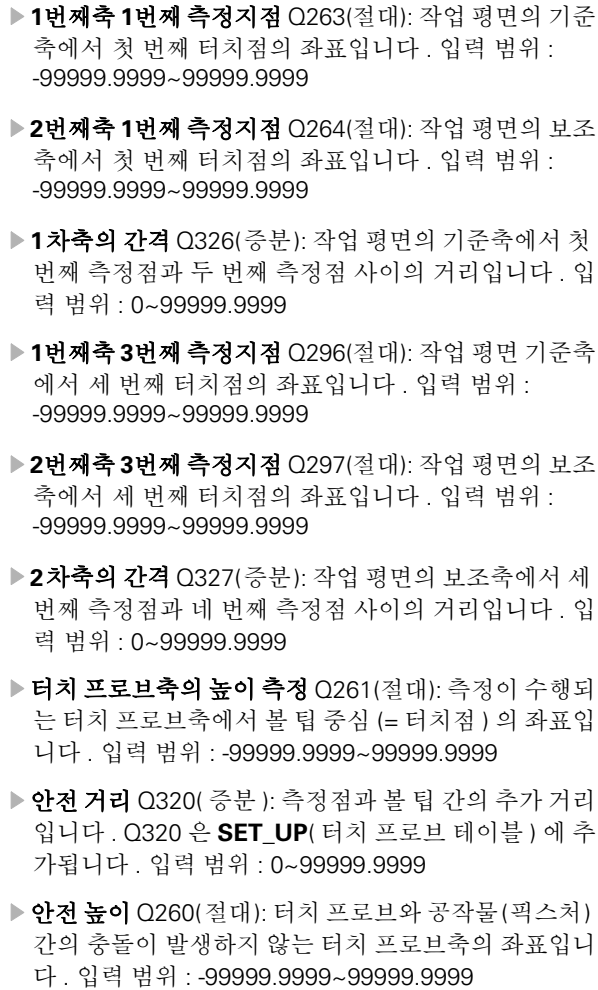
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

TNC 는 항상 작업 평면의 보조축 방향에서 첫 번째 선을 측정합니다.

측정점 **1** 과 **3** 의 위치를 정의하여 TNC 가 데이텀을 설정하는 코너를 결정할 수도 있습니다 (오른쪽에 있는 그림과 오른쪽 하단에 있는 표 참조).

코너	X 좌표	Y 좌표
A	점 1 이 점 3 보다 큼	점 1 이 점 3 보다 작음
B	점 1 이 점 3 보다 작음	점 1 이 점 3 보다 작음
C	점 1 이 점 3 보다 작음	점 1 이 점 3 보다 큼
D	점 1 이 점 3 보다 큼	점 1 이 점 3 보다 큼





- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
 - 0:** 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
 - 1:** 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **기본 회전 실행 Q304:** TNC가 기본 회전으로 공작물의 오정렬을 보정해야 하는지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 기본 회전 없음
 - 1:** 기본 회전
- ▶ **데이텀의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 또는 프리셋 테이블에서 TNC가 코너의 좌표를 저장할 데이텀 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 코너에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 코너를 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 계산된 코너를 설정하는 보조축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 1:** 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
 - 0:** 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1:** 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.



- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381:** 터치 프로브측에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브측에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브측에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 1번째 축 Q382(절대):** 터치 프로브측에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 2번째 축 Q383(절대):** 터치 프로브측에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 3번째 축 Q384(절대):** 터치 프로브측에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대):** 터치 프로브측에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 414 DATUM INSIDE CORNER

Q263=+37 ;1 차축 1 번째 위치

Q264=+7 ;2 차축 1 번째 위치

Q326=50 ;1 차축의 간격

Q296=+95 ;1 차축 3 번째 위치

Q297=+25 ;2 차축 3 번째 위치

Q327=45 ;2 차축의 간격

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q304=0 ; 기본 회전

Q305=7 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ;TS 축 방향 측정

Q382=+85 ;TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ;TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ;TS 축의 3 번째 좌표

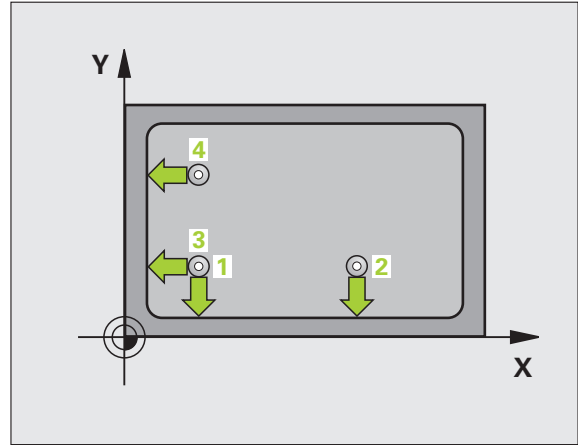
Q333=+1 ; 데이텀

15.9 코너 안쪽의 데이텀 (사이클 415, DIN/ISO: G415)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 415 는 두 선의 교점을 찾고 해당 교점을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 교점을 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 사이클에 정의되어 있는 첫 번째 터치 점 **1**에 위치결정합니다 (오른쪽 상단 그림 참조). TNC 는 해당 이송 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 프로빙 방향은 코너를 식별하는 번호에서 결정됩니다.
- 3 터치 프로브가 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 위치를 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3** 과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 확인된 코너의 좌표를 저장합니다.
- 6 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준측에서 코너의 실제값
Q152	보조측에서 코너의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항:



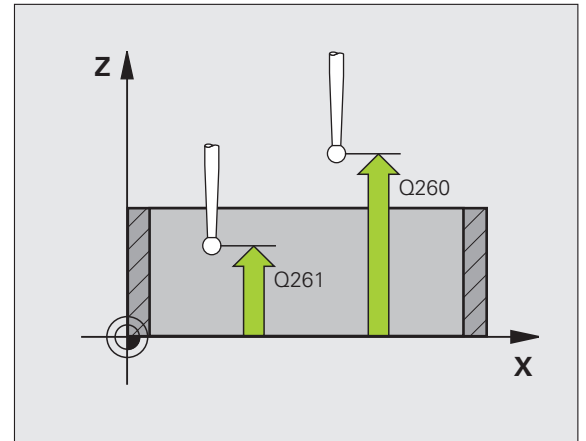
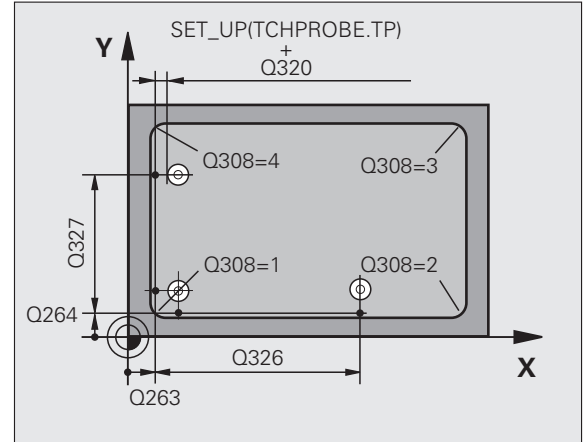
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

TNC는 항상 작업 평면의 보조축 방향에서 첫 번째 선을 측정합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1차축의 간격 Q326(증분):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 측정점과 두 번째 측정점 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2차축의 간격 Q327(증분):** 작업 평면의 보조축에서 세 번째 측정점과 네 번째 측정점 사이의 거리입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **코너 Q308:** TNC 가 데이터으로 설정하는 코너의 식별 번호입니다. 입력 범위: 1~4
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물 (픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
 - 0:** 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
 - 1:** 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **기본 회전 실행 Q304:** TNC가 기본 회전으로 공작물의 오정렬을 보정해야 하는지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 기본 회전 없음
 - 1:** 기본 회전
- ▶ **데이텀의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 또는 프리셋 테이블에서 TNC가 코너의 좌표를 저장할 데이텀 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 코너에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 코너를 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 계산된 코너를 설정하는 보조축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 1:** 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
 - 0:** 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1:** 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.

- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381**: 터치 프로브측에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브측에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브측에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 1번째 축 Q382(절대)**: 터치 프로브측에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 2번째 축 Q383(절대)**: 터치 프로브측에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 3번째 축 Q384(절대)**: 터치 프로브측에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대)**: 터치 프로브측에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 415 DATUM OUTSIDE CORNER

Q263=+37 ;1 차축 1 번째 위치

Q264=+7 ;1 차축 3 번째 위치

Q326=50 ;1 차축의 간격

Q296=+95 ;1 차축 3 번째 위치

Q297=+25 ;2 차축 3 번째 위치

Q327=45 ;2 차축의 간격

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q304=0 ; 기본 회전

Q305=7 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ;TS 축 방향 측정

Q382=+85 ;TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ;TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ;TS 축의 3 번째 좌표

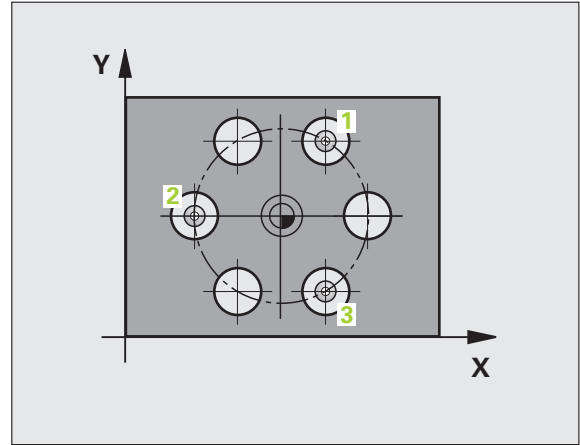
Q333=+1 ; 데이텀

15.10원 중심 데이텀 (사이클 416, DIN/ISO: G416)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 416 은 볼트 홀 원의 중심을 찾아 해당 중심을 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 첫 번째 홀 **1**의 중심에 위치결정합니다.
- 2 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 첫 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 두 번째 홀 **2**의 중심으로 입력한 위치로 이동합니다.
- 4 터치 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 두 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 5 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 세 번째 홀 **3**의 중심으로 입력한 위치로 이동합니다.
- 6 터치 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 세 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 7 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 실제값을 저장합니다.
- 8 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준측에서 중심의 실제값
Q152	보조측에서 중심의 실제값
Q153	볼트 홀 원 직경의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항 :

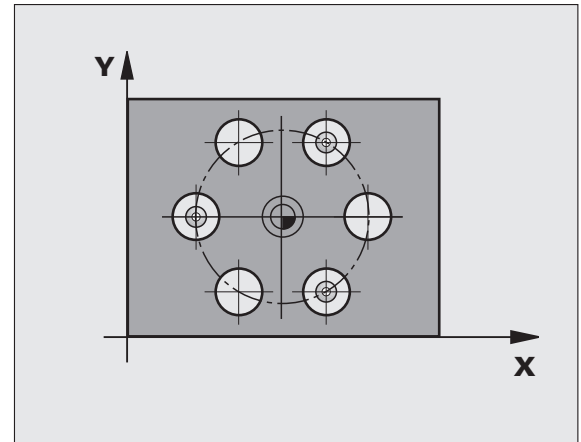
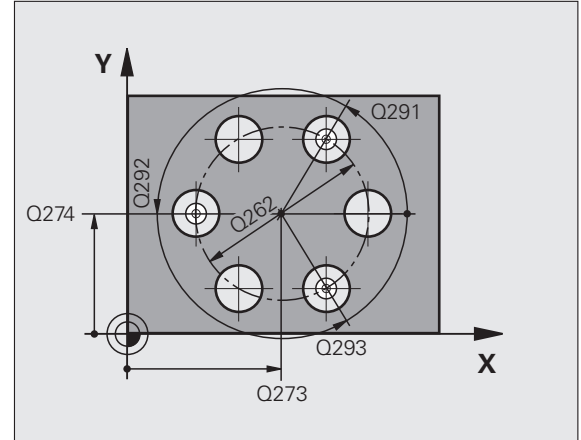


사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q273(절대)**: 작업 평면의 기준축에서 볼트 홀 원 중심 (공칭값) 입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q274(절대)**: 작업 평면의 보조축에서 볼트 홀 원 중심 (공칭값) 입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262**: 볼트 홀 원의 근사 직경을 입력합니다. 홀 직경이 작을수록 지령 직경이 더욱 정밀해야 합니다. 입력 범위 : -0~99999.9999
- ▶ **1번째 홀의 각도 Q291(절대)**: 작업 평면에서 첫 번째 홀 중심의 극각입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **2번째 홀의 각도 Q292(절대)**: 작업 평면에서 두 번째 홀 중심의 극각입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **3번째 홀의 각도 Q293(절대)**: 작업 평면에서 세 번째 홀 중심의 극각입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대)**: 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대)**: 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999



- ▶ **데이텀의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 또는 프리셋 테이블에서 TNC가 볼트 홀 원 중심의 좌표를 저장할 번호를 입력합니다. Q305=0을 입력하면 새 데이텀이 볼트 홀 중심에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 볼트 홀 중심을 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 볼트 홀 중심을 설정하는 보조축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송(0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 1:** 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
 - 0:** 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1:** 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.



- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381**: 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 1번째 축 Q382(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 2 번째 축 Q383(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 3번째 축 Q384(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대)**: 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(중분)**: 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 이 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 더해지고, 데이텀이 터치 프로브축에 프로빙될 경우에만 유효합니다. 입력 범위: 0~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 416 DATUM CIRCLE CENTER

Q273=+50 ;1 차축의 중심값

Q274=+50 ;2 차축의 중심값

Q262=90 ;지령 직경

Q291=+34 ;1 번째 홀의 각도

Q292=+70 ;2 번째 홀의 각도

Q293=+210 ;3 번째 홀의 각도

Q261=-5 ;측정 높이

Q260=+20 ;안전 높이

Q305=12 ;테이블의 번호

Q331=+0 ;데이텀

Q332=+0 ;데이텀

Q303=+1 ;측정 값 전송

Q381=1 ;TS 축 방향 측정

Q382=+85 ;TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ;TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ;TS 축의 3 번째 좌표

Q333=+1 ;데이텀

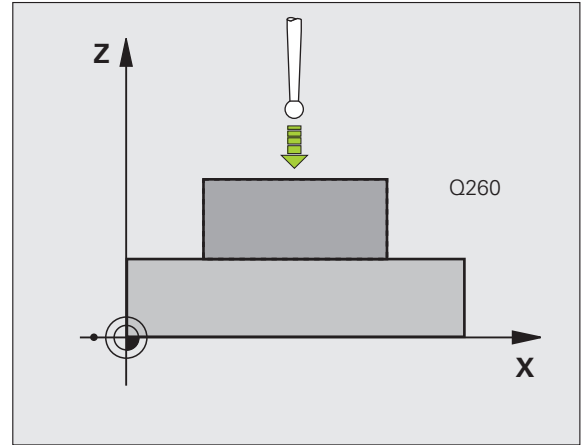
Q320=0 ;안전 거리

15.11터치 프로브축의 데이텀 (사이클 417, DIN/ISO: G417)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 417 은 터치 프로브축에서 임의 좌표를 측정하여 해당 좌표를 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 측정된 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 프로 그래밍된 시작점 **1**에 위치결정합니다. TNC 는 터치 프로브축의 양의 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브가 자체축에서 시작점 **1**로 입력한 좌표로 이동하고 단순 프로빙 이동을 통해 실제 위치를 측정합니다.
- 3 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305(312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조)에 따라 결정된 데이텀을 처리한 다음 아래에 나열된 Q 파라미터에 실제 값을 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q160	측정된 점의 실제값입니다.

프로그래밍 시 주의 사항:

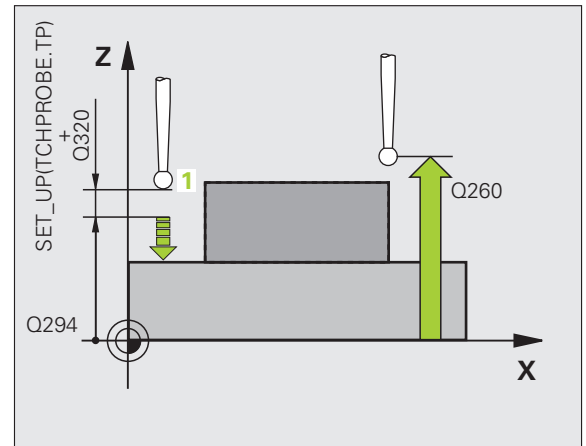
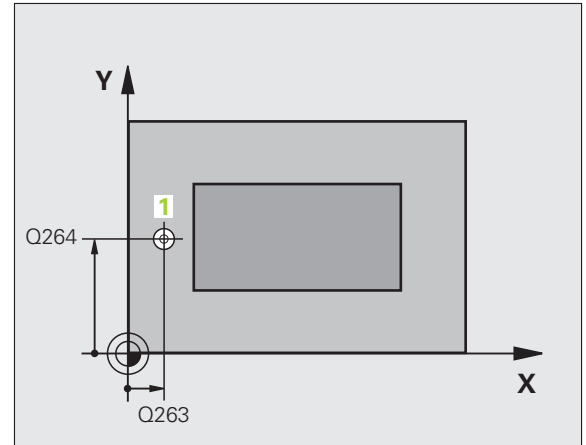


사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다. 그러면 TNC 가 이 축에서 데이텀을 설정합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3번째축 1번째 측정지점 Q294(절대):** 터치 프로브축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(충분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **테이블의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 또는 프리셋 테이블에서 TNC 가 좌표를 저장할 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 프로빙된 표면에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대):** 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 1: 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC 에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 " 계산된 데이텀 저장 " 참조).
 - 0: 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1: 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.



NC 블록

5 TCH PROBE 417 DATUM IN TS AXIS

Q263=+25 ; 1 차축 1 번째 위치

Q264=+25 ; 2 차축 1 번째 위치

Q294=+25 ; 3 차축 1 번째 위치

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+50 ; 안전 높이

Q305=0 ; 테이블의 번호

Q333=+0 ; 데이텀

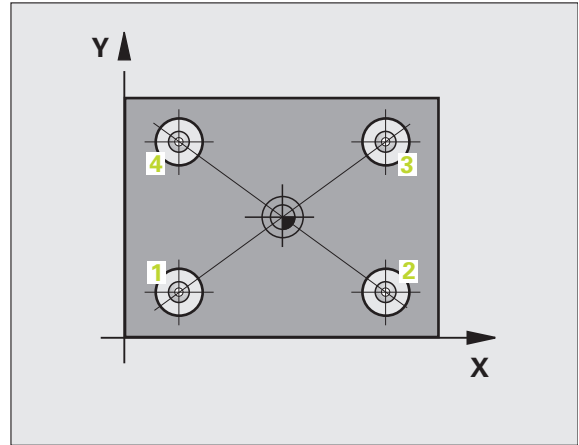
Q303=+1 ; 측정 값 전송

15.12 네 홀의 중심에 있는 데이텀 (사이클 418, DIN/ISO: G418)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 418 은 반대쪽 홀을 연결하는 선의 교점을 계산하고, 이 교점에 데이텀을 설정합니다. 필요한 경우 TNC 가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 교점을 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 첫 번째 홀 **1** 의 중심에 위치결정합니다.
- 2 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 첫 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 두 번째 홀 **2** 의 중심으로 입력한 위치로 이동합니다.
- 4 터치 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 두 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 5 TNC 가 홀 **3** 과 **4** 에 대해 3 단계와 4 단계를 반복합니다.
- 6 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305 에 따라 결정된 데이텀을 처리합니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조). TNC 가 홀 **1/3** 및 **2/4** 의 중심을 연결하는 선의 교점으로 데이텀을 계산하고 실제값을 아래에 나열된 Q 파라미터에 저장합니다.
- 7 필요한 경우 TNC 가 별도의 프로빙을 통해 터치 프로브측에서 데이텀을 측정합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준측에서 교점의 실제값
Q152	보조측에서 교점의 실제값

프로그래밍 시 주의 사항:

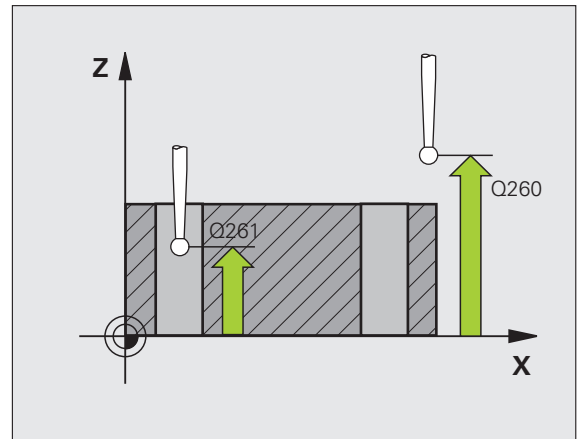
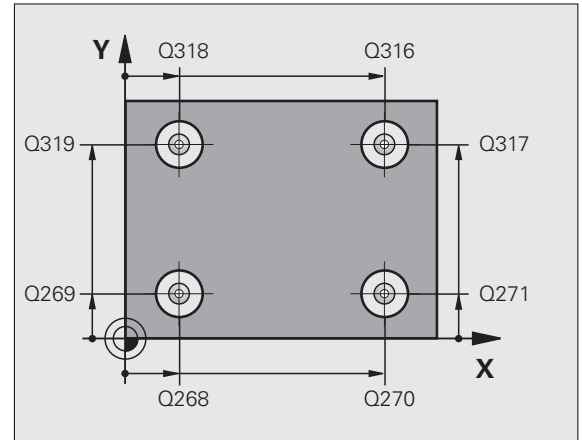


사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 1번째 중심값 Q268(절대):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 1번째 중심값 Q269(절대):** 작업 평면의 보조축에서 첫 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1차축의 1번째 중심값 Q270(절대):** 작업 평면의 기준축에서 두 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 1번째 중심값 Q271(절대):** 작업 평면의 보조축에서 두 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1차축의 1번째 중심값 Q316(절대):** 작업 평면의 기준축에서 세 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 3번째 중심값 Q317(절대):** 작업 평면의 보조축에서 세 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1차축의 4번째 중심값 Q318(절대):** 작업 평면의 기준축에서 네 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 4번째 중심값 Q319(절대):** 작업 평면의 보조축에서 네 번째 홀의 중심입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **데이텀의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 또는 프리셋 테이블에서 TNC가 선 교점의 좌표를 저장할 번호를 입력합니다. Q305=0을 입력하면 새 데이텀이 연결 선의 교점에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위 : 0~2999
- ▶ **기준축의 새 데이텀 Q331(절대):** TNC가 연결 선의 계산된 교점을 설정하는 기준축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **보조축의 새 데이텀 Q332(절대):** TNC가 연결 선의 계산된 교점을 설정하는 보조축의 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 1:** 사용하지 마십시오. 이전 프로그램을 읽을 때 TNC에 의해 입력됩니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).
 - 0:** 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1:** 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.

- ▶ **TS 축 방향 측정 Q381**: 터치 프로브축에서 데이텀도 설정할지 여부를 지정합니다.
0: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정하지 않습니다.
1: 터치 프로브축에서 데이텀을 설정합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 1번째 축 Q382(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 기준축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 = 1 인 경우에만 유효합니다.
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 2번째 축 Q383(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 작업 평면 보조축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정을 위한 TS 축: 3번째 축 Q384(절대)**: 터치 프로브축에서 기준점이 설정될 위치에 있는 터치 프로브 축의 프로브 점 좌표입니다. Q381 이 1 인 경우에만 유효합니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **TS 축의 새 데이텀 Q333(절대)**: 터치 프로브축에서 TNC 가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999

NC 블록

5 TCH PROBE 418 DATUM FROM 4 HOLES

Q268=+20 ;1 차축의 1 번째 중심값

Q269=+25 ;2 차축의 1 번째 중심값

Q270=+150;1 차축의 2 번째 중심값

Q271=+25 ;2 차축의 2 번째 중심값

Q316=+150;1 차축의 3 번째 중심값

Q317=+85 ;2 차축의 3 번째 중심값

Q318=+22 ;1 차축의 4 번째 중심값

Q319=+80 ;2 차축의 4 번째 중심값

Q261=-5 ; 측정 높이

Q260=+10 ; 안전 높이

Q305=12 ; 테이블의 번호

Q331=+0 ; 데이텀

Q332=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송

Q381=1 ;TS 축 방향 측정

Q382=+85 ;TS 축의 1 번째 좌표

Q383=+50 ;TS 축의 2 번째 좌표

Q384=+0 ;TS 축의 3 번째 좌표

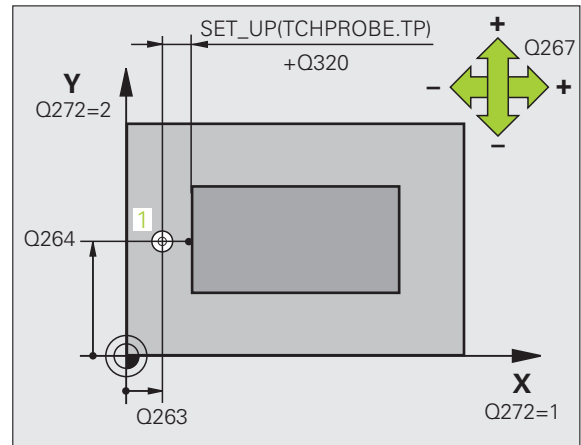
Q333=+0 ; 데이텀

15.13 한 축의 데이텀 (사이클 419, DIN/ISO: G419)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 419는 임의 축에서 임의 좌표를 측정하고 해당 좌표를 데이텀으로 정의합니다. 필요한 경우 TNC가 데이텀 테이블이나 프리셋 테이블에 측정된 좌표를 입력할 수도 있습니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 프로그래밍된 시작점 **1**에 위치결정합니다. TNC는 프로그래밍된 프로빙 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브가 프로그래밍된 측정 높이로 이동하고 단순 프로빙 이동을 통해 실제 위치를 측정합니다.
- 3 마지막으로 TNC가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 사이클 파라미터 Q303 및 Q305에 따라 결정된 데이텀을 처리합니다 (312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조).



프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

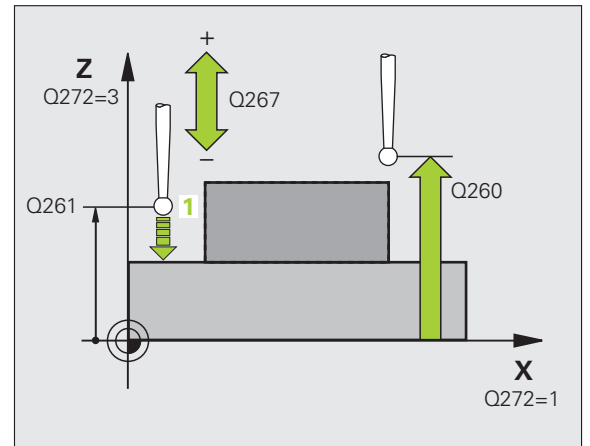
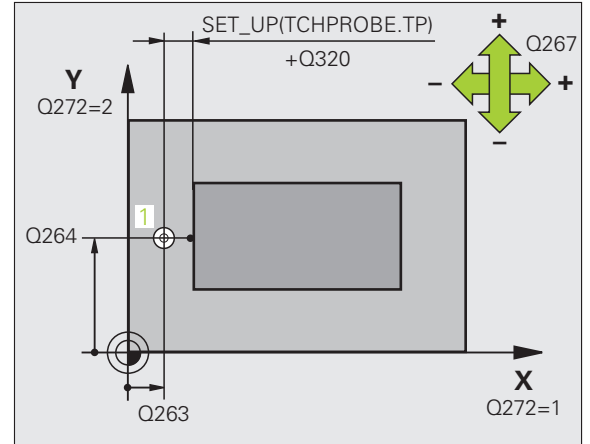
프리셋 테이블에서 여러 축에 데이텀을 저장하기 위해 연속으로 사이클 419를 여러 번 사용할 경우, 사이클 419의 매 실행 후 마지막으로 쓰여진 프리셋 번호를 활성화해야 합니다 (활성 프리셋을 덮어쓸 경우 제외).

사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(중분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정축 (1...3: 1= 기준축) Q272:** 측정이 수행되는 축입니다.
 - 1: 기준축 = 측정축
 - 2: 보조축 = 측정축
 - 3: 터치 프로브축 = 측정축

축 지정		
활성 터치 프로브축: Q272= 3	해당 기준축: Q272 = 1	해당 보조축: Q272 = 2
Z	X	Y
Y	Z	X
X	Y	Z



- ▶ **이송 방향 Q267:** 프로브가 공작물에 접근하는 방향입니다.
 - 1: 음의 이송 방향
 - +1: 양의 이송 방향
- ▶ **테이블의 데이텀 번호 Q305:** 데이텀 또는 프리셋 테이블에서 TNC가 좌표를 저장할 번호를 입력합니다. Q305=0 을 입력하면 새 데이텀이 프로빙된 표면에 위치하도록 자동으로 표시가 설정됩니다. 입력 범위: 0~2999
- ▶ **새 데이텀 Q333(절대):** TNC가 데이텀을 설정하는 좌표입니다. 기본 설정 = 0. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 값 전송 (0, 1) Q303:** 결정된 데이텀을 데이텀 테이블에 저장할지 프리셋 테이블에 저장할지 여부를 지정합니다.
 - 1: 사용하지 마십시오. 312 페이지의 "계산된 데이텀 저장" 참조
 - 0: 결정된 데이텀을 활성 데이텀 테이블에 기록합니다. 좌표계는 활성 공작물의 좌표계입니다.
 - 1: 결정된 데이텀을 프리셋 테이블에 기록합니다. 좌표계는 기계 좌표계 (REF 좌표계) 입니다.

NC 블록

5 TCH PROBE 419 DATUM IN ONE AXIS

Q263=+25 ; 1 차축 1 번째 위치

Q264=+25 ; 2 차축 1 번째 위치

Q261=+25 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+50 ; 안전 높이

Q272=+1 ; 측정축

Q267=+1 ; 이송 방향

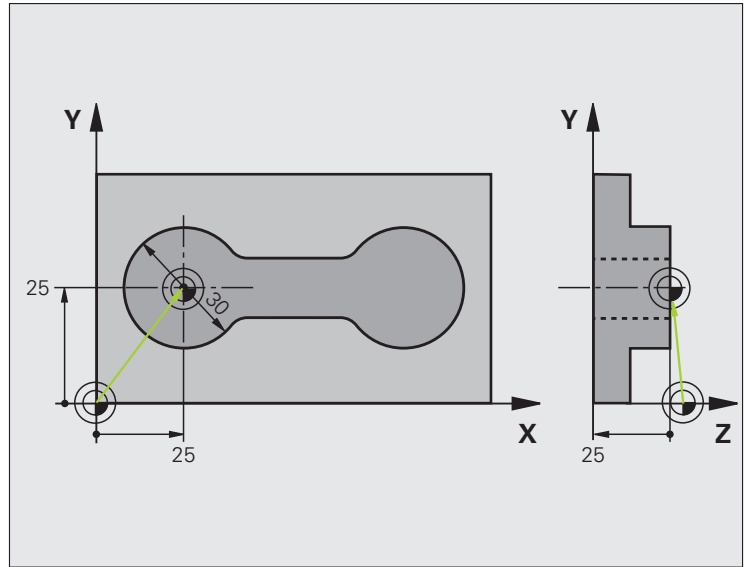
Q305=0 ; 테이블의 번호

Q333=+0 ; 데이텀

Q303=+1 ; 측정 값 전송



예 : 원형 세그먼트의 중심 및 공작물의 상단 표면에서 데이텀 설정



0 BEGIN PGM CYC413 MM

1 TOOL CALL 69 Z

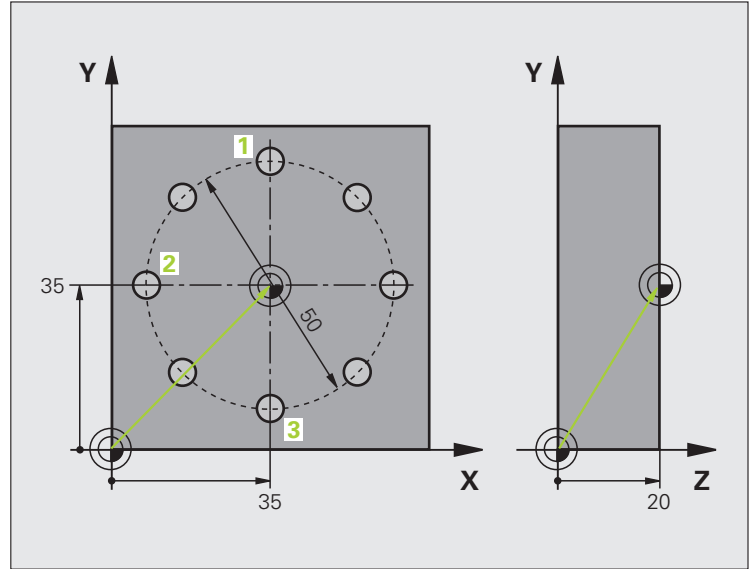
공구 0 을 호출하여 터치 프로브축을 정의합니다 .

2 TCH PROBE 413 DATUM OUTSIDE CIRCLE	
Q321=+25 ;1 차축의 중심값	원의 중심 : X 좌표
Q322=+25 ;2 차축의 중심값	원의 중심 : Y 좌표
Q262=30 ; 지령 직경	원 직경
Q325=+90 ; 시작각	첫 번째 터치점의 극각
Q247=+45 ; 스텝각	시작점 2 부터 4 를 계산하는 스텝각
Q261=-5 ; 측정 높이	측정이 수행되는 터치 프로브축의 좌표
Q320=2 ; 안전 거리	SET_UP 열에 추가되는 안전 거리
Q260=+10 ; 안전 높이	프로브가 충돌 없이 이동할 수 있는 터치 프로브축의 높이
Q301=0 ; 안전 거리로 이동	측정점 사이에서 안전 높이로 이동하지 않음
Q305=0 ; 테이블의 번호	표시 설정
Q331=+0 ; 데이텀	X 에서 표시를 0 으로 설정
Q332=+10 ; 데이텀	Y 에서 표시를 10 으로 설정
Q303=+0 ; 측정 값 전송	표시가 설정되므로 기능 사용 안 함
Q381=1 ;TS 축 방향 측정	터치 프로브축에서도 데이텀 설정
Q382=+25 ;TS 축의 1 번째 좌표	터치점의 X 좌표
Q383=+25 ;TS 축의 2 번째 좌표	터치점의 Y 좌표
Q384=+25 ;TS 축의 3 번째 좌표	터치점의 Z 좌표
Q333=+0 ; 데이텀	Z 에서 표시를 0 으로 설정
Q423=4 ; 측정점 수	4 개 프로브로 원 측정
Q365=0 ; 이송 유형	측정점 사이의 원 경로 이동
3 CALL PGM 35K47	파트 프로그램 호출
4 END PGM CYC413 MM	



예 : 공작물 상단 표면 및 볼트 홀 중심에서 데이텀 설정

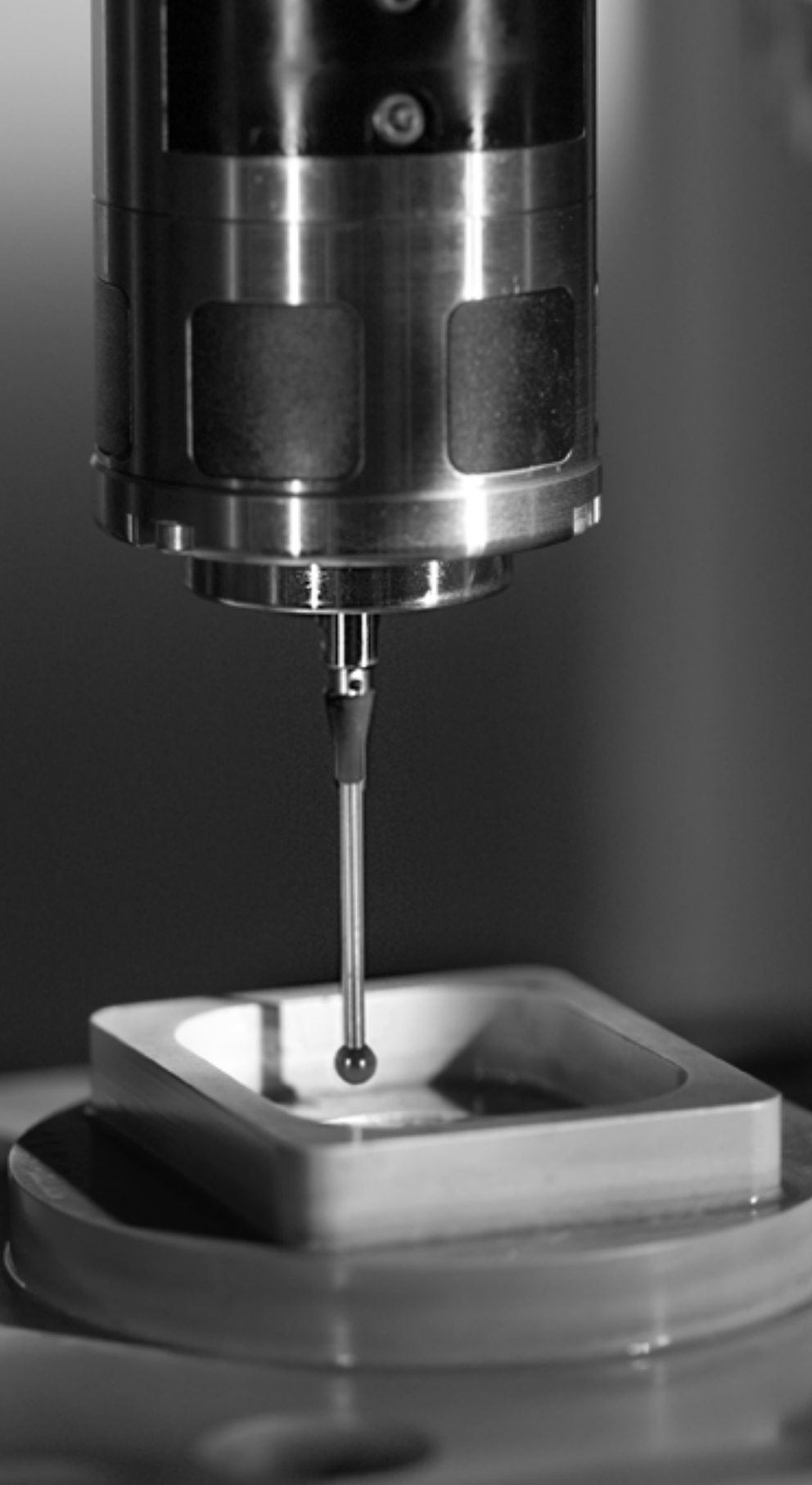
측정된 볼트 홀 중심을 나중에 다시 사용하려면 프리셋 테이블에 기록해야 합니다.



0 BEGIN PGM CYC416 MM	
1 TOOL CALL 69 Z	공구 0 을 호출하여 터치 프로브축을 정의합니다.
2 TCH PROBE 417 DATUM IN TS AXIS	터치 프로브축에서 데이텀 설정에 대한 사이클 정의
Q263=+7.5 ;1 차축 1 번째 위치	터치점 : X 좌표
Q264=+7.5 ;2 차축 1 번째 위치	터치점 : Y 좌표
Q294=+25 ;3 차축 1 번째 위치	터치점 : Z 좌표
Q320=0 ; 안전 거리	SET_UP 열에 추가되는 안전 거리
Q260=+50 ; 안전 높이	프로브가 충돌 없이 이동할 수 있는 터치 프로브축의 높이
Q305=1 ; 테이블의 번호	1 행에 Z 좌표 기록
Q333=+0 ; 데이텀	터치 프로브축을 0 으로 설정
Q303=+1 ; 측정 값 전송	기계 기반 좌표계 (REF 좌표계) 를 기준으로 계산된 데이텀을 프리셋 테이블 PRESET.PR 에 저장

3 TCH PROBE 416 DATUM CIRCLE CENTER	
Q273=+35 ;1 차축의 중심값	볼트 홀 원의 중심 : X 좌표
Q274=+35 ;2 차축의 중심값	볼트 홀 원의 중심 : Y 좌표
Q262=50 ; 지령 직경	볼트 홀 중심의 직경
Q291=+90 ; 첫 번째 홀의 각도	첫 번째 홀 중심 1 의 극각
Q292=+180 ; 두 번째 홀의 각도	두 번째 홀 중심 2 의 극각
Q293=+270 ; 세 번째 홀의 각도	세 번째 홀 중심 3 의 극각
Q261=+15 ; 측정 높이	측정이 수행되는 터치 프로브축의 좌표
Q260=+10 ; 안전 높이	프로브가 충돌 없이 이동할 수 있는 터치 프로브축의 높이
Q305=1 ; 테이블의 번호	1 행에 볼트 홀 원의 중심 (X 및 Y) 입력
Q331=+0 ; 데이텀	
Q332=+0 ; 데이텀	
Q303=+1 ; 측정 값 전송	기계 기반 좌표계 (REF 좌표계) 를 기준으로 계산된 데이텀을 프리셋 테이블 PRESET.PR 에 저장
Q381=0 ;TS 축 방향 측정	터치 프로브축에 데이텀 설정 안 함
Q382=+0 ;TS 축의 1 번째 좌표	기능 없음
Q383=+0 ;TS 축의 2 번째 좌표	기능 없음
Q384=+0 ;TS 축의 3 번째 좌표	기능 없음
Q333=+0 ; 데이텀	기능 없음
Q320=0 ; 안전 거리	SET_UP 열에 추가되는 안전 거리
4 CYCL DEF 247 DATUM SETTING	사이클 247 로 새 프리셋 활성화
Q339=1 ; 데이텀 번호	
6 CALL PGM 35KLZ	파트 프로그램 호출
7 END PGM CYC416 MM	





16

터치 프로브 사이클 : 자동
공작물 검사



16.1 기본 사항

개요



충돌 주의!

터치 프로브 사이클을 실행할 경우 좌표 변환에 대해 활성 상태인 사이클이 없어야 합니다 (사이클 7 데이텀, 사이클 8 대칭 형상, 사이클 10 회전, 사이클 11 및 26 확장 및 사이클 19 작업 평면 또는 3D-ROT).



3D 터치 프로브를 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 TNC 가 있어야 합니다.

터치 프로브 주기는 **터치 프로브 기능** 소프트웨어 옵션 (옵션 번호 17) 에만 제공됩니다.

TNC 에는 공작물을 자동으로 측정하는 12 가지 사이클이 있습니다.

사이클	소프트 키	페이지
0 기준면 - 선택 가능한 축에서 좌표 측정		370 페이지
1 극 데이텀 - 프로빙 방향에서 점 측정		371 페이지
420 각도 측정 - 작업 평면에서 각도 측정		373 페이지
421 홀 측정 - 홀의 위치와 직경 측정		376 페이지
422 바깥쪽에서 원 측정 - 원형 보스의 위치와 직경 측정		380 페이지
423 안에서 직사각형 측정 - 직사각형 포켓의 위치, 길이 및 폭 측정		384 페이지
424 바깥쪽에서 직사각형 측정 - 직사각형 보스의 위치, 길이 및 폭 측정		388 페이지
425 안에서 폭 측정 (두 번째 소프트 키 행) - 슬롯 폭 측정		392 페이지
426 리지 폭 측정 (두 번째 소프트 키 행) - 리지 폭 측정		395 페이지
427 좌표 측정 (두 번째 소프트 키 행) - 선택 가능한 축의 임의 좌표 측정		398 페이지



사이클	소프트 키	페이지
430 볼트 홀 원 측정 (두 번째 소프트 키 행) - 볼트 홀 원의 위치와 직경 측정		401 페이지
431 평면 측정 (두 번째 소프트 키 행) - 평면의 A 및 B 축 각도 측정		405 페이지

측정 결과 기록

자동으로 공작물을 측정하는 모든 사이클 (사이클 0 및 1 제외) 에서 측정 결과를 기록할 수 있습니다. 관련 프로빙 사이클에서 다음 작업을 수행하도록 정의할 수 있습니다.

- 측정 로그를 파일로 저장합니다.
- 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다.
- 측정 로그를 만들지 않습니다.

측정 로그를 파일로 저장하는 경우 기본적으로 디렉터리 TNC\에 데이터가 ASCII 파일로 저장됩니다.



데이터 인터페이스를 통해 측정 로그를 출력하려는 경우에는 하이덴하인의 데이터 전송 소프트웨어인 TNCremo 를 사용합니다.

예 : 터치 프로브 사이클 421 의 측정 로그 :

프로브 사이클 421 홀 측정의 측정 로그

날짜 : 2005-06-30

시간 : 6:55:04

측정 프로그램 : TNC:\GEH35712\CHECK1.H

공칭값 : 기준축의 중심 : 50.0000

보조축의 중심 : 65.0000

직경 : 12.0000

지정된 제한값 : 기준축 중심의 최대 크기 : 50.1000 기준축 중심의 최소
제한 : 49.9000

보조축 중심의 최대 제한 : 65.1000

보조축 중심의 최소 제한 : 64.9000

홀의 최대 크기 : 12.0450

홀의 최소 크기 : 12.0000

실제값 : 기준축의 중심 : 50.0810

보조축의 중심 : 64.9530

직경 : 12.0259

편차 : 기준축의 중심 : 0.0810

보조축의 중심 : -0.0470

직경 : 0.0259

추가 측정 결과 : 측정 높이 : -5.0000

측정 로그 끝

Q 파라미터의 측정 결과

TNC가 관련 터치 프로브 사이클의 측정 결과를 전역적으로 유효한 Q 파라미터 Q150 ~ Q160에 저장합니다. 공칭값에 대한 편차는 파라미터 Q161 ~ Q166에 저장됩니다. 결과 파라미터의 테이블에는 모든 사이클 설명이 나열되어 있습니다.

사이클 정의 중에 해당 사이클의 결과 파라미터가 도움말 그래픽에 표시될 수도 있습니다 (오른쪽 상단 그림 참조). 강조 표시된 결과 파라미터는 해당 입력 파라미터에 속합니다.

결과 분류

일부 사이클의 경우 전역적으로 적용되는 Q 파라미터 Q180 부터 Q182를 통해 측정 결과 상태를 조회할 수 있습니다.:

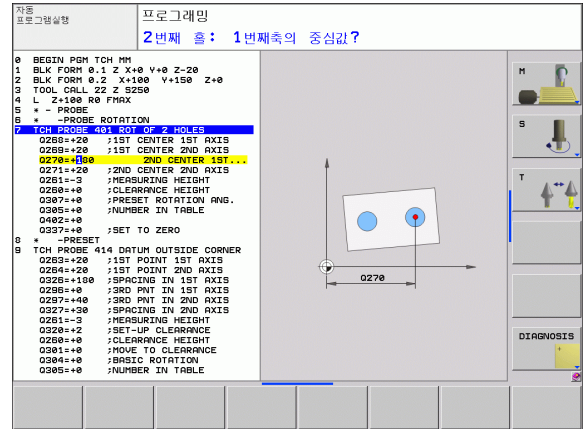
결과 분류	파라미터값
공차 내에 속하는 측정 결과	Q180 = 1
재작업 필요	Q181 = 1
스크랩	Q182 = 1

TNC는 측정값이 공차를 벗어나는 즉시 재작업 또는 스크랩 표시를 설정합니다. 측정 결과가 공차를 벗어나는지 확인하려면 측정 로그를 검사하거나 관련 측정 결과 (Q150 ~ 160)를 제한값과 비교합니다.

사이클 427에서는 외부 크기 (보스)를 측정하는 것으로 가정합니다. 하지만 프로빙 방향과 함께 정확한 최대 및 최소 크기를 함께 입력하여 측정 상태를 교정할 수 있습니다.



허용 공차량이나 최대 / 최소 크기가 정의되어 있지 않은 경우에도 TNC가 상태 표시를 설정할 수 있습니다.



공차 모니터링

공작물을 검사하는 대부분의 사이클에서 공차 모니터링을 수행할 수 있습니다. 이를 위해서는 사이클을 정의하는 동안 필요한 제한값을 정의해야 합니다. 공차를 모니터링하지 않으려면 모니터링 파라미터를 기본값인 0 으로 두면 됩니다.

공구 모니터링

공작물을 검사하는 일부 사이클에서 공구 모니터링을 수행할 수 있습니다. 이 경우 TNC 가 다음을 모니터링합니다.

- 공칭값(Q16x의 값)의 편차로 인해 공구 반경을 보정해야 하는지 여부
- 공칭값 (Q16x 의 값) 의 편차가 공구 파손 허용량보다 큰지 여부

공구 보정



이 기능은 다음 경우에만 작동합니다.

- 공구 테이블이 활성화된 경우
- 사이클에서 공구 모니터링이 켜진 경우 (공구 이름 또는 **Q330** 에 0 이 아닌 값을 입력한 경우). 소프트 키로 입력한 공구 이름을 선택합니다. TNC 에 더 이상 오른쪽 작은 따옴표가 표시되지 않습니다.

보정 측정을 여러 번 수행하는 경우 해당 측정 편차가 공구 테이블에 저장된 값에 추가됩니다.

TNC 는 항상 공구 테이블의 DR 열에서 공구 반경을 보정합니다. 이것은 측정된 편차가 지정된 공차 내에 속하는 경우에도 마찬가지입니다. NC 프로그램에서 파라미터 Q181 을 통해 재작업이 필요한지 여부를 조회할 수 있습니다 (Q181=1: 재작업 필요).

사이클 427 의 경우:

- 활성 작업 평면의 축이 측정축으로 정의되어 있는 경우 (Q272 = 1 또는 2) 앞서 설명한 것처럼 공구 반경이 보정됩니다. 보정 방향은 정의된 이송 방향 (Q267) 에서 결정됩니다.
- 터치 프로브축이 측정축으로 정의되어 있는 경우 (Q272 = 3) 공구 길이가 보정됩니다.

공구 파손 모니터링



이 기능은 다음 경우에만 작동합니다.

- 공구 테이블이 활성화된 경우
- 사이클에서 공구 모니터링이 켜진 경우(Q330에 0이 아닌 값을 입력한 경우)
- 테이블에 입력한 공구 번호의 파손 허용량 RBREAK 가 0보다 큰 경우 (사용 설명서의 5.2 절 “공구 데이터” 참조)

측정된 편차가 공구의 파손 허용량보다 큰 경우 TNC 는 오류 메시지를 출력하고 프로그램 실행을 중지합니다. 동시에 공구 테이블에서 공구가 비활성화됩니다 (열 TL = L).

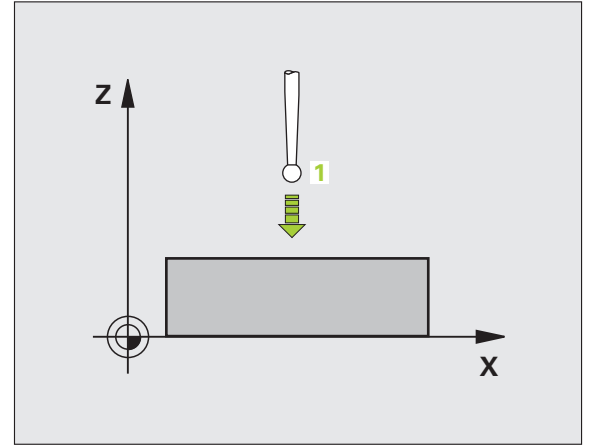
측정 결과의 좌표계

TNC 는 모든 측정 결과를 활성 좌표계나 전환 / 회전 / 기울어진 좌표계 (가능한 경우) 의 결과 파라미터와 프로토콜 파일에 전송합니다.

16.2 기준면 (사이클 0, DIN/ISO: G55)

사이클 실행

- 1 터치 프로브가 급속 이송 속도 (**FMAX** 열 값) 로 사이클에 프로그래밍되어 있는 시작점 **1** 으로 이동합니다.
- 2 그런 다음 터치 프로브가 프로빙 이송 속도로 프로빙 프로세스를 실행합니다 (**F** 열). 프로빙 방향은 사이클에 정의되어 있습니다.
- 3 위치가 저장된 후 프로브가 시작점으로 후퇴하고 측정된 좌표가 Q 파라미터에 저장됩니다. 또한 신호가 트리거링될 때 Q115~Q119 파라미터에 터치 프로브 위치의 좌표가 저장됩니다. 이러한 파라미터 값의 경우 스타일러스 길이 및 반경이 고려되지 않습니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



충돌 주의!

프로그래밍된 사전 위치결정 점으로 접근할 때 충돌을 방지 하도록 터치 프로브를 사전 위치결정합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **결과를 처리할 파라미터 번호:** 좌표를 지정할 Q 파라미터의 번호를 입력합니다. 입력 범위: 0~1999
- ▶ **프로브축/프로브 측정방향:** 축 선택 키 또는 ASCII 키보드와 프로빙 방향의 대수 기호를 사용하여 프로브축을 입력합니다. ENT 키로 입력을 확인합니다. 입력 범위: 모든 NC 축
- ▶ **공칭 위치 값:** 축 선택 키나 ASCII 키보드를 사용하여 터치 프로브에 대한 공칭 사전 위치결정 점 값의 모든 좌표를 입력합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ 입력을 확인하려면 ENT 키를 누릅니다.

NC 블록

67 TCH PROBE 0.0 REF. PLANE Q5 X-

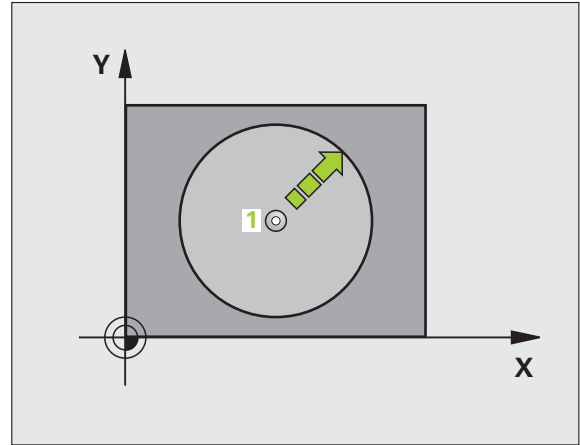
68 TCH PROBE 0.1 X+5 Y+0 Z-5

16.3 극 기준면 (사이클 1)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 1은 임의 방향에서 공작물의 임의 위치를 측정합니다.

- 1 터치 프로브가 급속 이송 속도 (**FMAX** 열 값)로 사이클에 프로그래밍되어 있는 시작점 **1**으로 이동합니다.
- 2 그런 다음 터치 프로브가 프로빙 이송 속도로 프로빙 프로세스를 실행합니다 (**F** 열). 프로빙 중에 두 축에서 동시에 TNC가 이동합니다 (프로빙 각도에 따름). 스캔 방향은 사이클에 입력된 극좌표 각도로 정의됩니다.
- 3 위치가 저장된 후 프로브가 시작점으로 돌아갑니다. 또한 신호가 트리거링될 때 Q115~Q119 파라미터에 터치 프로브 위치의 좌표가 저장됩니다.



프로그래밍 시 주의 사항:



충돌 주의!

프로그래밍된 사전 위치결정 점으로 접근할 때 충돌을 방지하도록 터치 프로브를 사전 위치결정합니다.



사이클에 정의된 프로브축은 다음과 같이 프로빙 평면을 지정합니다.

프로브축 X: X/Y 평면

프로브축 Y: Y/Z 평면

프로브축 Z: Z/X 평면

사이클 파라미터



- ▶ **프로브축**: 축 선택 키나 ASCII 키보드를 사용하여 프로브축을 입력합니다. ENT 키로 입력을 확인합니다. 입력 범위: **X, Y 또는 Z**
- ▶ **프로빙 각도**: 프로브축에서 측정된 각도로, 터치 프로브가 이 각도로 이동합니다. 입력 범위: -180.0000~180.0000
- ▶ **공칭 위치 값**: 축 선택 키나 ASCII 키보드를 사용하여 터치 프로브에 대한 공칭 사전 위치결정 점 값의 모든 좌표를 입력합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ 입력을 확인하려면 ENT 키를 누릅니다.

NC 블록

67 TCH PROBE 1.0 POLAR REFERENCE PLANE

68 TCH PROBE 1.1 X ANGLE: +30

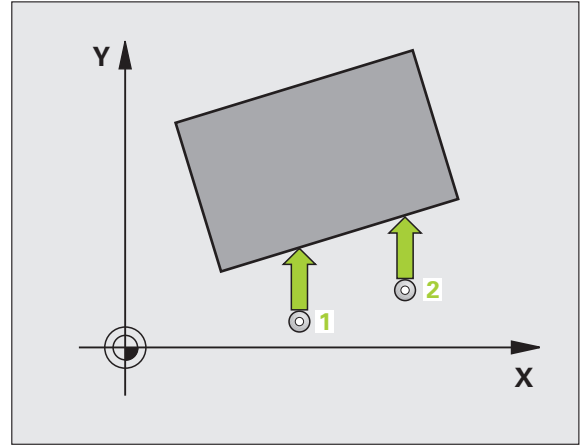
69 TCH PROBE 1.2 X+5 Y+0 Z-5

16.4 각도 측정 (사이클 420, DIN/ISO: G420)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 420 은 작업 평면의 기준축을 기준으로 공작물 수직면의 각도를 측정합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 프로그램된 시작점 **1** 에 위치결정합니다. TNC 는 정의된 이송 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열) 로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 다음 시작점 **2** 로 이동하고 두 번째 위치를 프로빙합니다.
- 4 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 측정된 각도가 다음 Q 파라미터에 저장됩니다.



파라미터 번호	의미
Q150	가공 평면의 기준축에 측정된 각도가 참조됩니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



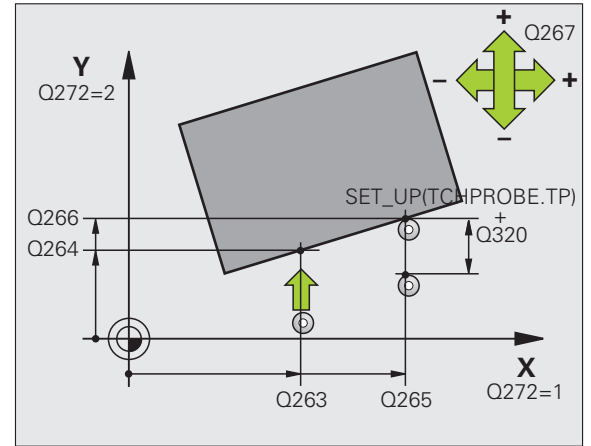
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

터치 프로브축이 측정축인 경우 A 축에 대한 각도를 측정하려면 **Q263** 을 **Q265** 와 같도록 설정하고, B 축에 대한 각도를 측정할 경우에는 **Q263** 을 **Q265** 와 다르게 설정합니다.

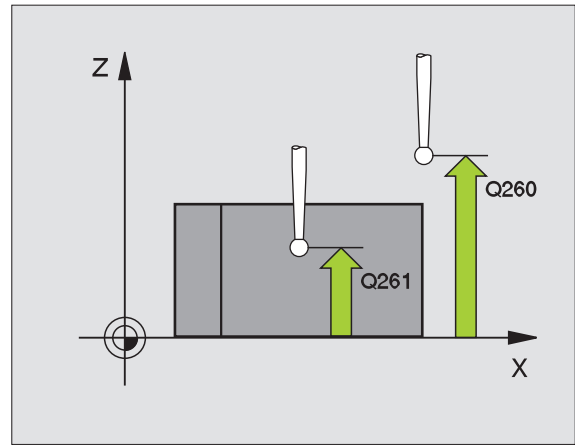
사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째축 2번째 측정지점 Q265(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 2번째 측정지점 Q266(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정축 Q272:** 측정이 수행되는 축입니다.
 - 1: 기준축 = 측정축
 - 2: 보조축 = 측정축
 - 3: 터치 프로브축 = 측정축



- ▶ **이송 방향 1 Q267:** 프로브가 공작물에 접근하는 방향입니다.
-1: 음의 이송 방향
+1: 양의 이송 방향
- ▶ **터치 프로브측의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브측에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브측의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
0: 측정 로그 없음
1: 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\에 **로그 파일 TCHPR420.TXT** 를 저장합니다.
2: 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다. NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다.



NC 블록

5 TCH PROBE 420 MEASURE ANGLE

Q263=+10 ; 1 차측 1 번째 위치

Q264=+10 ; 2 차측 1 번째 위치

Q265=+15 ; 1 차측 2 번째 위치

Q266=+95 ; 2 차측 2 번째 위치

Q272=1 ; 측정축

Q267=-1 ; 이송 방향

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+10 ; 안전 높이

Q301=1 ; 안전 거리로 이동

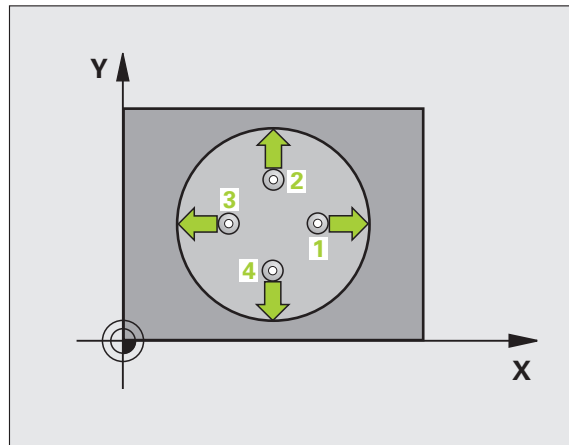
Q281=1 ; 측정 로그

16.5 홀 측정 (사이클 421, DIN/ISO: G421)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 421 은 홀 (또는 원형 포켓) 의 중심과 직경을 측정합니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 SET_UP 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 프로빙 방향은 프로그램된 시작각에서 자동으로 결정됩니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이나 안전 높이에서 원호를 따라 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3**과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q 파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q153	직경의 실제값
Q161	기준축 중심의 편차
Q162	보조축 중심의 편차
Q163	직경에 대한 편차

프로그래밍 시 주의 사항:



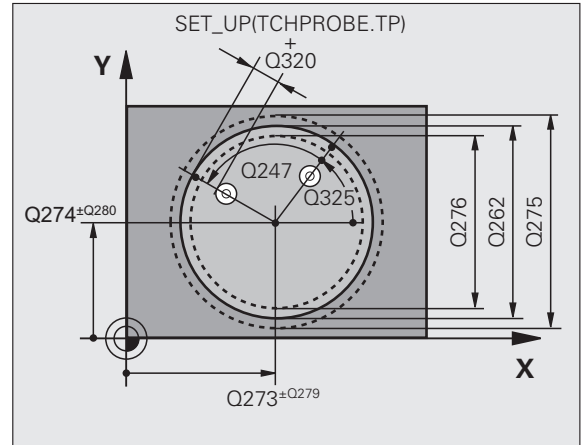
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

각도가 작을수록 홀 크기를 계산하는 정밀도가 떨어집니다. 최소 입력값은 5°입니다.

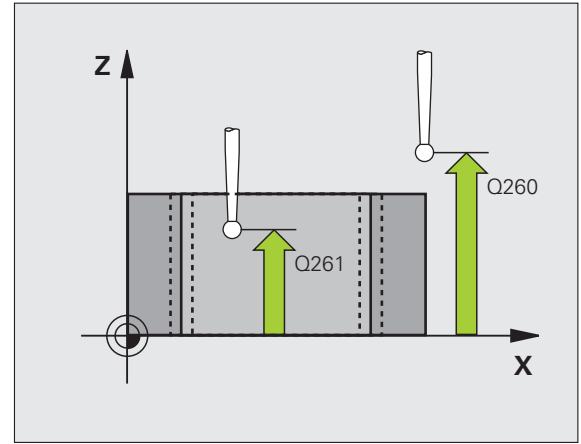
사이클 파라미터



- ▶ **1 차축의 중심값 Q273(절대):** 작업 평면의 기준축에서 홀의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2 차축의 중심값 Q274(절대값):** 작업 평면의 보조축에서 홀의 중심입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262:** 홀의 직경을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **시작각 Q325(절대):** 작업 평면의 기준축과 첫 번째 터치점 사이의 각도입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **스텝각 Q247(증분):** 두 측정점 사이의 각도입니다. 스텝각의 대수 기호는 회전 방향 (음 = 시계 방향) 을 결정합니다. 완전한 원이 아닌 원호를 프로빙하려면 스텝각을 90° 보다 작은 값으로 프로그래밍하십시오. 입력 범위 : -120.0000~120.0000



- ▶ **터치 프로브측의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브측에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브측의 좌표입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **홀의 최대 크기 Q275:** 홀 (원형 포켓) 의 최대 허용 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **홀의 최소 크기 Q276:** 홀 (원형 포켓) 의 최소 허용 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 축 중심의 허용오차 Q279:** 작업 평면의 기준축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 축 중심의 허용오차 Q280:** 작업 평면의 보조축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 측정 로그 없음
 - 1:** 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\에 **로그 파일 TCHPR421.TXT** 를 저장합니다.
 - 2:** 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다. NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다.
- ▶ **허용오차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 허용오차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다.
 - 1:** 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다.
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구 모니터링 여부를 정의합니다 (368 페이지의 "공구 모니터링" 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
 - 0:** 모니터링 비활성화
 - >0:** 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호
- ▶ **측정점 수(4/3) Q423:** 프로빙점이 4개 또는 3개인 보스를 측정할지 여부를 지정합니다.
 - 4:** 4 개의 측정점을 사용합니다 (표준 설정).
 - 3:** 3 개의 측정점을 사용합니다.
- ▶ **이송 유형 ? 선 =0/ 호 =1 Q365:** "안전 높이로 이송"(Q301=1) 이 활성화되어 있는 경우 측정점 사이에서 공구가 이동할 때 사용하는 경로 기능의 정의입니다.
 - 0:** 작업 사이를 직선으로 이동합니다.
 - 1:** 작업 사이를 피치 원으로 이동합니다.

NC 블록

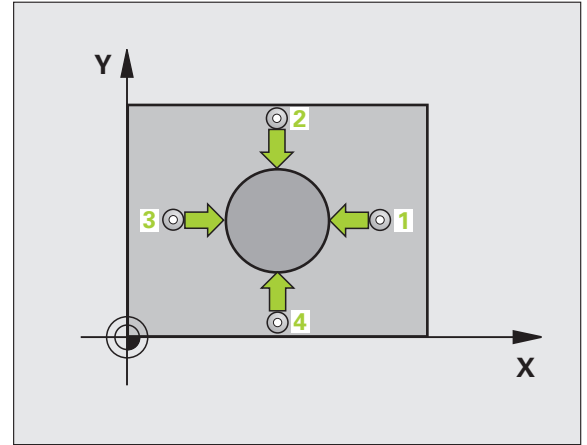
5 TCH PROBE 421 MEASURE HOLE	
Q273=+50	; 1 차축의 중심값
Q274=+50	; 2 차축의 중심값
Q262=75	; 지령 직경
Q325=+0	; 시작각
Q247=+60	; 스텝각
Q261=-5	; 측정 높이
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+20	; 안전 높이
Q301=1	; 안전 거리로 이동
Q275=75.12	; 최대 제한
Q276=74.95	; 최소 제한
Q279=0.1	; 1 번째 중심의 허용오차
Q280=0.1	; 2 번째 중심의 허용오차
Q281=1	; 측정 로그
Q309=0	; 오류인 경우 프로그램 중지
Q330=	; 공구
Q423=4	; 측정점 수
Q365=1	; 이송 유형

16.6 바깥쪽에서 원 측정 (사이클 422, DIN/ISO: G422)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 422 는 원형 보스의 중심과 직경을 측정합니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 프로빙 방향은 프로그래밍된 시작각에서 자동으로 결정됩니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이나 안전 높이에서 원호를 따라 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3**과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q 파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q153	직경의 실제값
Q161	기준축 중심의 편차
Q162	보조축 중심의 편차
Q163	직경에 대한 편차

프로그래밍 시 주의 사항:



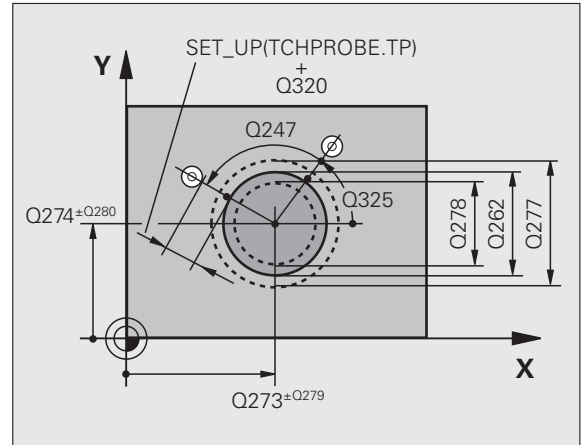
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

각도가 작을수록 보스 크기를 계산하는 정밀도가 떨어집니다. 최소 입력값은 5°입니다.

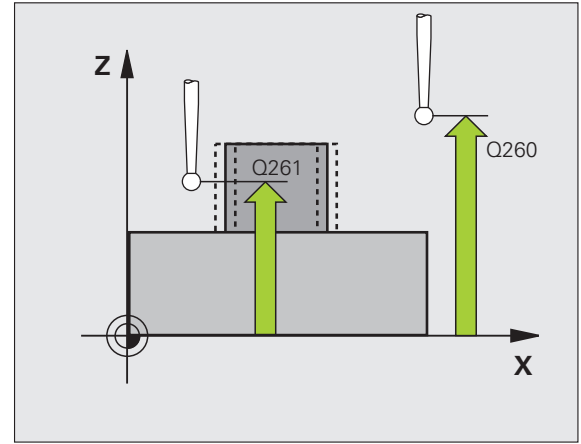
사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q273(절대):** 작업 평면의 기준축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q274(절대):** 작업 평면의 보조축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262:** 보스의 직경을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **시작각 Q325(절대):** 작업 평면의 기준축과 첫 번째 터치점 사이의 각도입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **스텝각 Q247(중분):** 두 측정점 사이의 각도입니다. 스텝각의 대수 기호는 회전 방향 (음 = 시계 방향) 을 결정합니다. 완전한 원이 아닌 원호를 프로빙 하려면 스텝각을 90° 보다 작은 값으로 프로그래밍하십시오. 입력 범위 : -120.0000~120.0000



- ▶ **터치 프로브측의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브측에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다 . 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다 . Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브측의 좌표입니다 . 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다 .
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다 .
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다 .
- ▶ **보스의 최대 크기 Q277:** 보스의 최대 허용 직경입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **보스의 최소 크기 Q278:** 보스의 최소 허용 직경입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 축 중심의 허용오차 Q279:** 작업 평면의 기준축에서 허용 가능한 위치 편차입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 축 중심의 허용오차 Q280:** 작업 평면의 보조축에서 허용 가능한 위치 편차입니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
- 0:** 측정 로그 없음
- 1:** 측정 로그 생성: TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\에 로그 파일 **TCHPR421.TXT** 를 저장합니다.
- 2:** 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다. NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다.
- ▶ **허용오차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 허용오차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다.
- 0:** 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다.
- 1:** 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다.
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구를 모니터링할 것인지 여부를 정의합니다 (368 페이지의 "공구 모니터링" 참조). 입력 범위: 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
- 0:** 모니터링 비활성화
- >0:** 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호
- ▶ **측정점 수(4/3) Q423:** 프로빙점이 4개 또는 3개인 보스를 측정할지 여부를 지정합니다.
- 4:** 4 개의 측정점을 사용합니다 (표준 설정).
- 3:** 3 개의 측정점을 사용합니다.
- ▶ **이송 유형 ? 선 =0/ 호 =1 Q365:** "안전 높이로 이송"(Q301=1) 이 활성화되어 있는 경우 측정점 사이에서 공구가 이동할 때 사용하는 경로 기능의 정의입니다.
- 0:** 작업 사이를 직선으로 이동합니다.
- 1:** 작업 사이를 피치 원으로 이동합니다.

NC 블록

5 TCH PROBE 422 MEAS. CIRCLE OUTSIDE

Q273=+50 ; 1 차축의 중심값

Q274=+50 ; 2 차축의 중심값

Q262=75 ; 지령 직경

Q325=+90 ; 시작각

Q247=+30 ; 스텝각

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+10 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q275=35.15; 최대 제한

Q276=34.9 ; 최소 제한

Q279=0.05 ; 1 번째 중심의 허용오차

Q280=0.05 ; 2 번째 중심의 허용오차

Q281=1 ; 측정 로그

Q309=0 ; 오류인 경우 프로그램 중지

Q330= ; 공구

Q423=4 ; 측정점 수

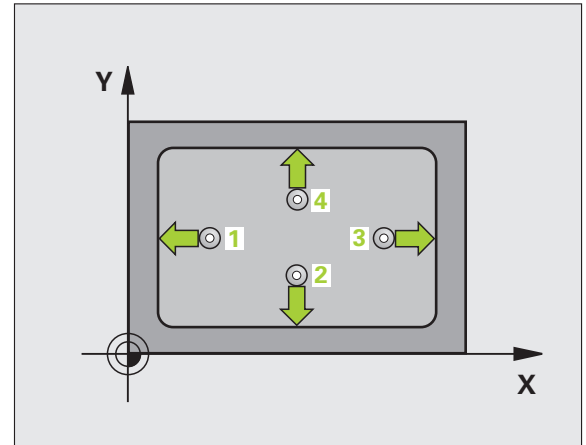
Q365=1 ; 이송 유형

16.7 안쪽에서 직사각형 측정 (사이클 423, DIN/ISO: G423)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 423 은 직사각형 포켓의 중심, 길이 및 폭을 찾습니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이에서 축을 따라 또는 안전 높이에서 선형적으로 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3**과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q 파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q154	기준축에서 길이의 실제값
Q155	보조축에서 길이의 실제값
Q161	기준축 중심의 편차
Q162	보조축 중심의 편차
Q164	기준축의 측면 길이 편차
Q165	보조축의 측면 길이 편차

프로그래밍 시 주의 사항:



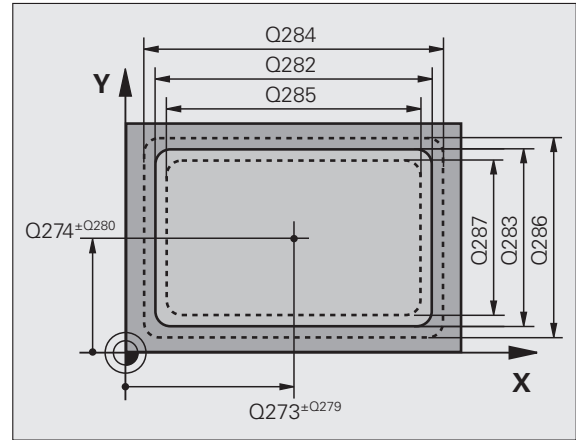
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

포켓 크기와 안전 거리로 인해 터치점 근처에 사전 위치결정할 수 없는 경우 TNC 는 항상 포켓 중심에서 프로빙을 시작합니다. 이 경우 터치 프로브가 네 측정점 사이의 안전 높이로 돌아갑니다.

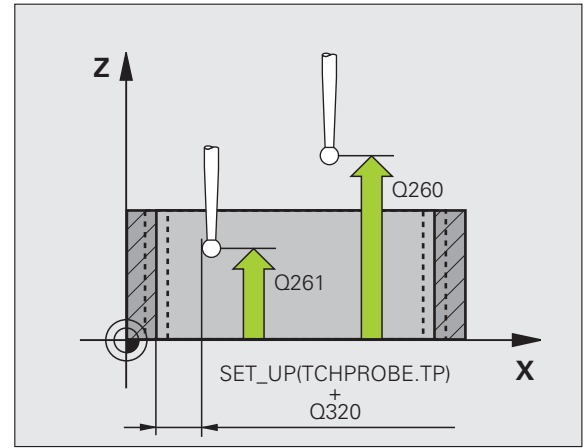
사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q273(절대):** 작업 평면의 기준축에서 포켓의 중심입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q274(절대):** 작업 평면의 보조축에서 포켓의 중심입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째면의 길이 Q282:** 작업 평면의 기준축에 평행한 포켓 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2번째면의 길이 Q283:** 작업 평면의 보조축에 평행한 포켓 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 거리 Q320(증분)**: 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블)에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대)**: 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: 99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301**: 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **1 번째 면의 최대 길이 Q284**: 포켓의 최대 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 면의 최소 길이 Q285**: 포켓의 최소 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 면의 최대 길이 Q286**: 포켓의 최대 허용 폭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 면의 최소 길이 Q287**: 포켓의 최소 허용 폭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 축 중심의 허용오차 Q279**: 작업 평면의 기준축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 축 중심의 허용오차 Q280**: 작업 평면의 보조축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위: 0~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 측정 로그 없음
 - 1:** 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\ 에 **로그 파일 TCHPR423.TXT** 를 저장합니다.
 - 2:** 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다 . NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다 .
- ▶ **공차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 공차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다 .
 - 0:** 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다 .
 - 1:** 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다 .
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구 모니터링 여부를 정의합니다 (368 페이지의 " 공구 모니터링 " 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
 - 0:** 모니터링 비활성화
 - >0:** 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호

NC 블록

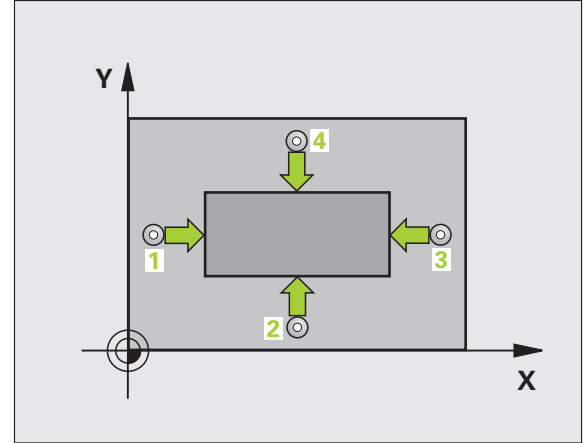
5 TCH PROBE 423 MEAS. RECTAN. INSIDE	
Q273=+50	;1 차축의 중심값
Q274=+50	;2 차축의 중심값
Q282=80	;1 번째면의 길이
Q283=60	;2 번째면의 길이
Q261=-5	; 측정 높이
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+10	; 안전 높이
Q301=1	; 안전 거리로 이동
Q284=0	;1 번째 면의 최대 제한
Q285=0	;1 번째 면의 최소 제한
Q286=0	;2 번째 면의 최대 제한
Q287=0	;2 번째 면의 최소 제한
Q279=0	;1 번째 중심의 허용오차
Q280=0	;2 번째 중심의 허용오차
Q281=1	; 측정 로그
Q309=0	; 오류인 경우 프로그램 중지
Q330=	; 공구

16.8 바깥쪽에서 직사각형 측정 (사이클 424, ISO: G424)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 424 는 직사각형 보스의 중심, 길이 및 폭을 찾습니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 3 터치 프로브가 측정 높이에서 축을 따라 또는 안전 높이에서 선형적으로 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 TNC 가 프로브를 시작점 **3**과 시작점 **4**에 차례로 배치하여 세 번째와 네 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 5 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q 파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q154	기준축에서 길이의 실제값
Q155	보조축에서 길이의 실제값
Q161	기준축 중심의 편차
Q162	보조축 중심의 편차
Q164	기준축의 측면 길이 편차
Q165	보조축의 측면 길이 편차

프로그래밍 시 주의 사항 :

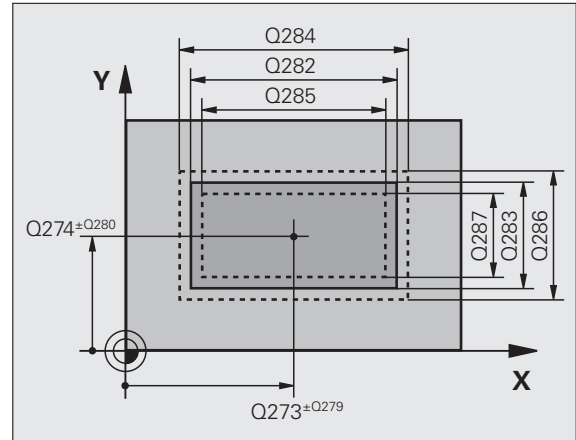


사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

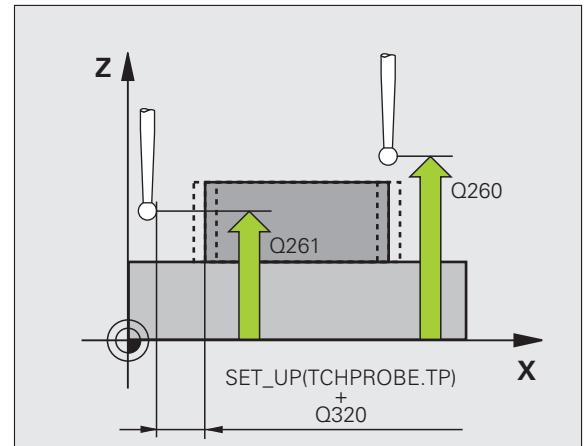
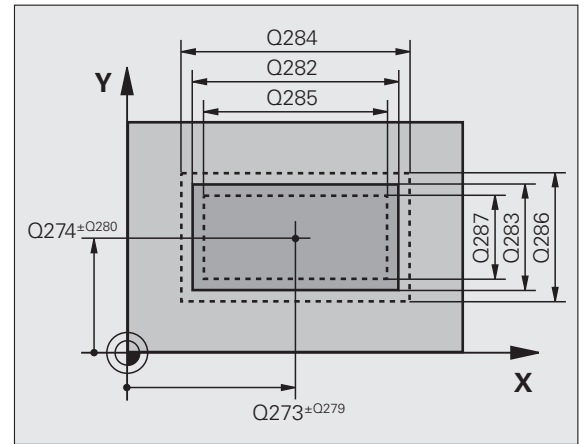
사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q273(절대):** 작업 평면의 기준축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q274(절대):** 작업 평면의 보조축에서 보스의 중심입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999
- ▶ **1 번째면의 길이 Q282:** 작업 평면의 기준축에 평행한 보스 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2 번째면의 길이 Q283:** 작업 평면의 보조축에 평행한 보스 길이입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : 99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 거리 Q320(증분)**: 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블)에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대)**: 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: 99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301**: 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
 - 0: 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
 - 1: 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.
- ▶ **1 번째 면의 최대 길이 Q284**: 보스의 최대 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 면의 최소 길이 Q285**: 보스의 최소 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 면의 최대 길이 Q286**: 보스의 최대 허용 폭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 면의 최소 길이 Q287**: 보스의 최소 허용 폭입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 축 중심의 허용오차 Q279**: 작업 평면의 기준축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 축 중심의 허용오차 Q280**: 작업 평면의 보조축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위: 0~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
- 0:** 측정 로그 없음
- 1:** 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\에 **로그 파일 TCHPR424.TXT** 를 저장합니다.
- 2:** 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다 . NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다 .
- ▶ **허용오차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 허용오차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다 .
- 0:** 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다 .
- 1:** 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다 .
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구 모니터링 여부를 정의합니다 (368 페이지의 " 공구 모니터링 " 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
- 0:** 모니터링 비활성화
- >0:** 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호

NC 블록

5 TCH PROBE 424 MEAS. RECTAN. OUTS.

Q273=+50 ;1 차축의 중심값

Q274=+50 ;2 차축의 중심값

Q282=75 ;1 번째면의 길이

Q283=35 ;2 번째면의 길이

Q261=-5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q260=+20 ; 안전 높이

Q301=0 ; 안전 거리로 이동

Q284=75.1 ;1 번째 면의 최대 제한

Q285=74.9 ;1 번째 면의 최소 제한

Q286=35 ;2 번째 면의 최대 제한

Q287=34.95;2 번째 면의 최소 제한

Q279=0.1 ;1 번째 중심의 허용오차

Q280=0.1 ;2 번째 중심의 허용오차

Q281=1 ; 측정 로그

Q309=0 ; 오류인 경우 프로그램 중지

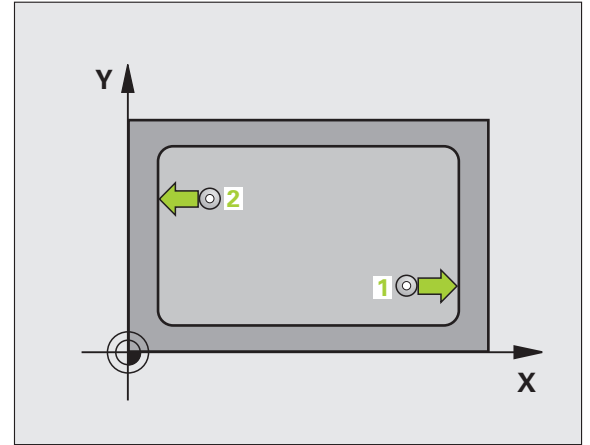
Q330= ; 공구

16.9 안쪽에서 폭 측정 (사이클 425, DIN/ISO: G425)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 425 는 슬롯 (또는 포켓) 의 위치와 폭을 측정합니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 1. 첫 번째 프로빙은 항상 프로그래밍된 축의 양의 방향입니다.
- 3 두 번째 측정의 보정량을 입력하면 터치 프로브가 (필요한 경우 안전 높이에서) 다음 시작점 **2**로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다. 공칭 길이가 길 경우, TNC 가 급속 이송으로 터치 프로브를 두 번째 터치점까지 이동시킵니다. 보정량을 입력하지 않으면 정확히 반대 방향으로 폭을 측정합니다.
- 4 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q 파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q156	측정된 길이의 실제값
Q157	중심선의 실제값
Q166	측정된 길이의 편차

프로그래밍 시 주의 사항:

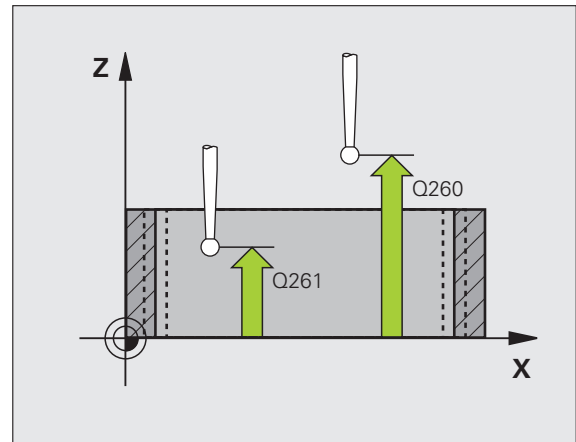
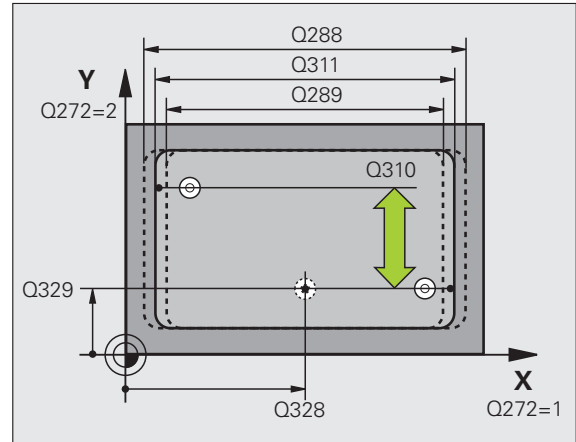


사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1차측 시작점의 좌표 Q328(절대)**: 작업 평면의 기준축을 프로빙하는 시작점입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차측 시작점의 좌표 Q329(절대)**: 작업 평면의 보조축을 프로빙하는 시작점입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째 측정을 위한 보정량 Q310(증분)**: 두 번째 측정 전에 터치 프로브가 이동하는 거리입니다. 0을 입력하면 터치 프로브가 보정되지 않습니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정축 Q272**: 측정이 수행되는 작업 평면의 축:
 - 1:기준축 = 측정축
 - 2:보조축 = 측정축
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대)**: 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점)의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대)**: 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **공칭 길이 Q311**: 측정할 길이의 공칭값입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **최대 크기 Q288**: 최대 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **최소 크기 Q289**: 최소 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 측정 로그 없음
 - 1:** 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC\에 **로그 파일 TCHPR425.TXT** 를 저장합니다.
 - 2:** 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다. NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다.
- ▶ **허용오차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 허용오차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다.
 - 0:** 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다.
 - 1:** 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다.
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구를 모니터링할 것인지 여부를 정의합니다 (368 페이지의 "공구 모니터링" 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
 - 0:** 모니터링 비활성화
 - >0:** 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이로 이송 Q301:** 측정점 사이에서 터치 프로브가 이동하는 방법을 정의합니다.
 - 0:** 측정점 사이의 측정 높이에서 이동합니다.
 - 1:** 측정점 사이의 안전 높이에서 이동합니다.

NC 블록

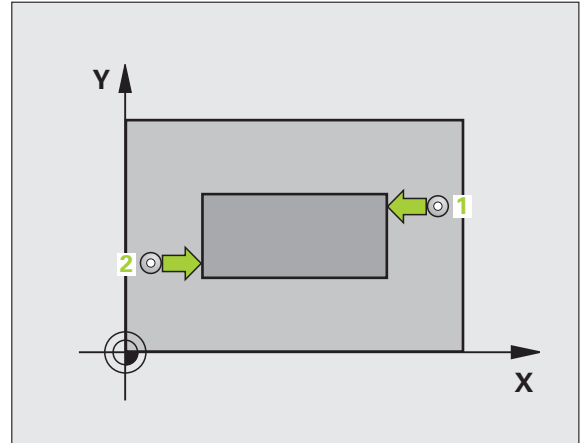
5 TCH PROBE 425 MEASURE INSIDE WIDTH	
Q328=+75	;1 차축 시작점의 좌표
Q329=-12.5	;2 차축 시작점의 좌표
Q310=+0	; 두 번째 측정 보정량
Q272=1	; 측정축
Q261=-5	; 측정 높이
Q260=+10	; 안전 높이
Q311=25	; 공칭 길이
Q288=25.05	; 최대 제한
Q289=25	; 최소 제한
Q281=1	; 측정 로그
Q309=0	; 오류인 경우 프로그램 중지
Q330=	; 공구
Q320=0	; 안전 거리
Q301=0	; 안전 거리로 이동

16.10 리지 폭 측정 (사이클 426, ISO: G426)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 426 은 리지의 위치와 폭을 측정합니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1**에 위치결정합니다. 사이클의 데이터와 터치 프로브 테이블 **SET_UP** 열의 안전 거리로부터 터치점이 계산됩니다.
- 2 터치 프로브를 입력된 측정 높이로 이동하고 프로빙 이송 속도 (**F** 열)로 첫 번째 터치점을 프로빙합니다. 1. 첫 번째 프로빙은 항상 프로그래밍된 축의 음의 방향입니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이의 다음 시작점으로 이동하고 두 번째 터치점을 프로빙합니다.
- 4 마지막으로 TNC 가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q 파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q156	측정된 길이의 실제값
Q157	중심선의 실제값
Q166	측정된 길이의 편차

프로그래밍 시 주의 사항:

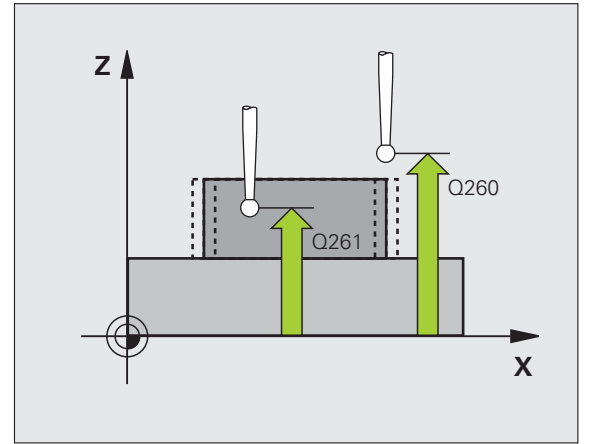
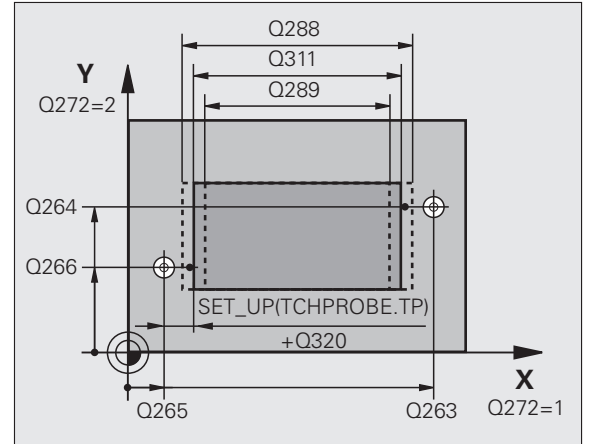


사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째축 2번째 측정지점 Q265(절대):** 작업 평면의 기준 축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 2번째 측정지점 Q266(절대):** 작업 평면의 보조 축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 축 Q272:** 측정이 수행되는 작업 평면의 축입니다.
1:기준축 = 측정축
2:보조축 = 측정축
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **공칭 길이 Q311:** 측정할 길이의 공칭값입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **최대 크기 Q288:** 최대 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **최소 크기 Q289:** 최소 허용 길이입니다. 입력 범위: 0~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
- 0:** 측정 로그 없음
- 1:** 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\에 **로그 파일 TCHPR426.TXT** 를 저장합니다.
- 2:** 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다 . NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다 .
- ▶ **공차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 공차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다 .
- 0:** 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다 .
- 1:** 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다 .
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구 모니터링 여부를 정의합니다 (368 페이지의 "공구 모니터링" 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
- 0:** 모니터링 비활성화
- >0:** 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호

NC 블록

5 TCH PROBE 426 MEASURE RIDGE WIDTH	
Q263=+50	;1 차축 1 번째 위치
Q264=+25	;2 차축 1 번째 위치
Q265=+50	;1 차축 2 번째 위치
Q266=+85	;2 차축 2 번째 위치
Q272=2	; 측정축
Q261=-5	; 측정 높이
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+20	; 안전 높이
Q311=45	; 공칭 길이
Q288=45	; 최대 제한
Q289=44.95	; 최소 제한
Q281=1	; 측정 로그
Q309=0	; 오류인 경우 프로그램 중지
Q330=	; 공구

16.11 좌표 측정 (사이클 427, DIN/ISO: G427)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 427 은 선택 가능한 축에서 좌표를 찾아 시스템 파라미터에 값을 저장합니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC 가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

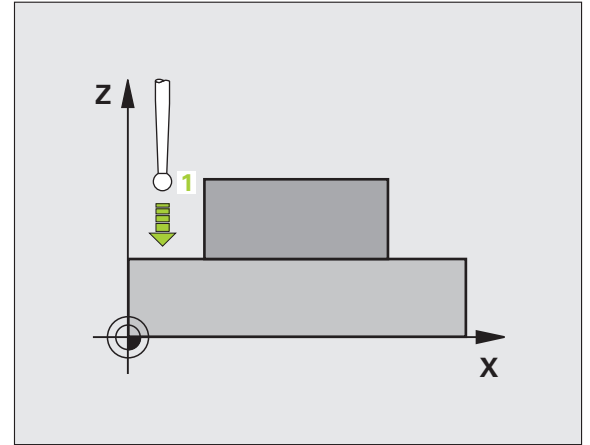
- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 " 터치 프로브 사이클 실행 " 참조) 에 따라 TNC 가 터치 프로브를 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 시작점 **1** 에 위치결정합니다. TNC 는 정의된 이송 방향의 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 작업 평면에서 터치 프로브가 입력된 터치점 **1** 에 위치결정되고 선택된 축에서 실제값을 측정합니다.
- 3 마지막으로 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 측정된 좌표가 다음 Q 파라미터에 저장됩니다.

파라미터 번호	의미
Q160	좌표 측정

프로그래밍 시 주의 사항:



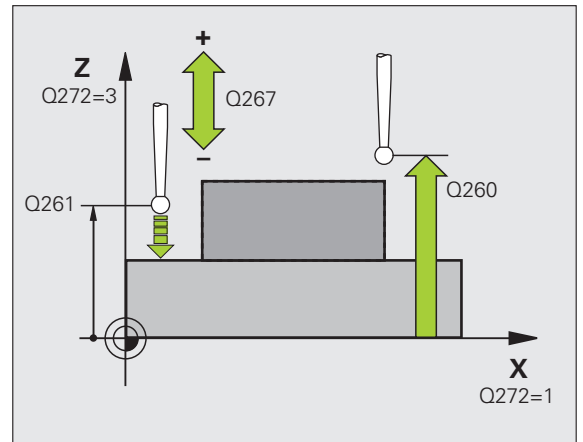
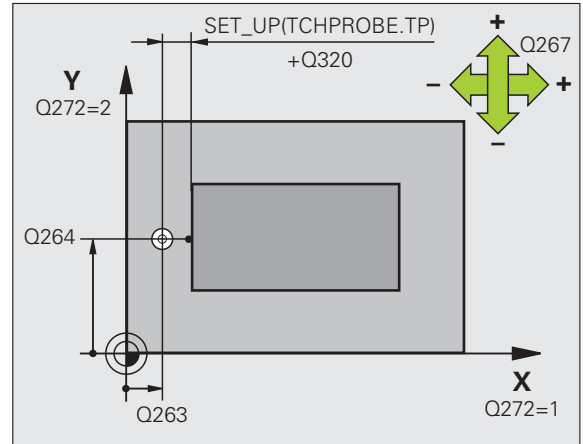
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.



사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 거리 Q320(증분):** 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다. Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **측정축 (1...3: 1= 기준축) Q272:** 측정이 수행되는 축입니다.
 - 1: 기준축 = 측정축
 - 2: 보조축 = 측정축
 - 3: 터치 프로브축 = 측정축
- ▶ **이송 방향 1 Q267:** 프로브가 공작물에 접근하는 방향입니다.
 - 1: 음의 이송 방향
 - +1: 양의 이송 방향
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **측정 로그 Q281:** 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
0: 측정 로그 없음
1: 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC\에 **로그 파일 TCHPR427.TXT** 를 저장합니다.
2: 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다. NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다.
- ▶ **최대 크기 Q288:** 최대 허용 측정값입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **최소 크기 Q289:** 최소 허용 측정값입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **허용오차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309:** 허용오차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다.
0: 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다.
1: 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다.
- ▶ **모니터링할 공구 번호 Q330:** 공구 모니터링 여부를 정의합니다 (368 페이지의 " 공구 모니터링 " 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
0: 모니터링 비활성화
>0: 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호

NC 블록

5 TCH PROBE 427 MEASURE COORDINATE

Q263=+35 ;1 차축 1 번째 위치

Q264=+45 ;2 차축 1 번째 위치

Q261=+5 ; 측정 높이

Q320=0 ; 안전 거리

Q272=3 ; 측정축

Q267=-1 ; 이송 방향

Q260=+20 ; 안전 높이

Q281=1 ; 측정 로그

Q288=5.1 ; 최대 제한

Q289=4.95 ; 최소 제한

Q309=0 ; 오류인 경우 프로그램 중지

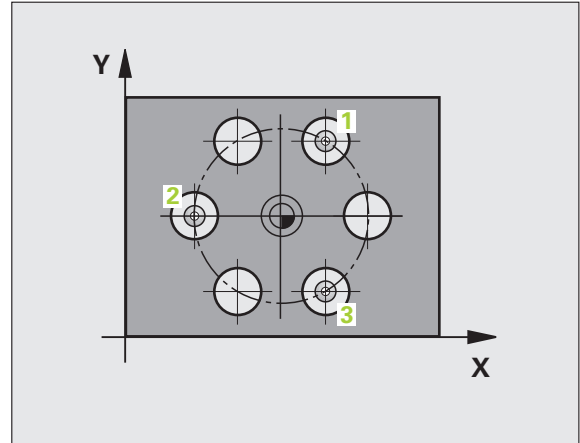
Q330= ; 공구

16.12 볼트 홀 원 측정 (사이클 430, DIN/ISO: G430)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 430 은 세 개의 홀을 프로빙하여 볼트 홀 원의 중심과 직경을 찾습니다. 사이클에서 해당 허용 공차량을 정의한 경우 TNC가 공칭값과 실제값을 비교하여 시스템 파라미터에 편차값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC가 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 첫 번째 홀 **1**의 중심에 위치결정합니다.
- 2 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 첫 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 두 번째 홀 **2**의 중심으로 입력한 위치로 이동합니다.
- 4 터치 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 두 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 5 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 세 번째 홀 **3**의 중심으로 입력한 위치로 이동합니다.
- 6 터치 프로브가 입력된 측정 높이로 이동하고 네 점을 프로빙하여 세 번째 홀 중심을 찾습니다.
- 7 마지막으로 TNC가 터치 프로브를 안전 높이로 복귀시키고 다음 Q파라미터에 실제값과 편차를 저장합니다.



파라미터 번호	의미
Q151	기준축에서 중심의 실제값
Q152	보조축에서 중심의 실제값
Q153	볼트 홀 원 직경의 실제값
Q161	기준축 중심의 편차
Q162	보조축 중심의 편차
Q163	볼트 홀 원 직경의 편차

프로그래밍 시 주의 사항:



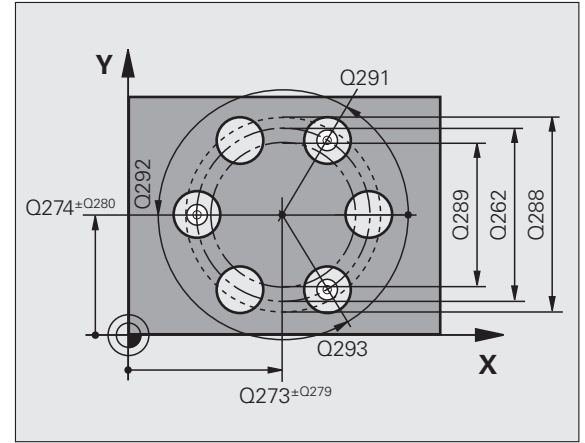
사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

사이클 430은 공구 파손만 모니터링하고 자동 공구 보정은 수행하지 않습니다.

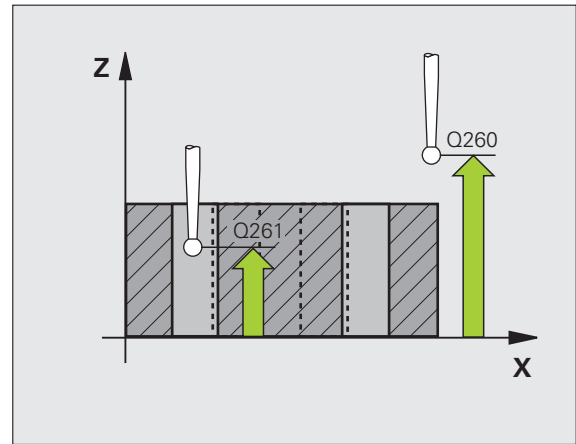
사이클 파라미터



- ▶ **1차축의 중심값 Q273(절대):** 작업 평면의 기준축에서 볼트 홀 원 중심 (공칭값) 입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2차축의 중심값 Q274(절대):** 작업 평면의 보조축에서 볼트 홀 원 중심 (공칭값) 입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **지령 직경 Q262:** 볼트 홀 원 직경을 입력합니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **1번째 홀의 각도 Q291(절대):** 작업 평면에서 첫 번째 홀 중심의 극각입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **2번째 홀의 각도 Q292(절대):** 작업 평면에서 두 번째 홀 중심의 극각입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000
- ▶ **3번째 홀의 각도 Q293(절대):** 작업 평면에서 세 번째 홀 중심의 극각입니다. 입력 범위 : -360.0000~360.0000



- ▶ **터치 프로브축의 높이 측정 Q261(절대):** 측정이 수행되는 터치 프로브축에서 볼 팁 중심 (= 터치점) 의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260(절대):** 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브축의 좌표입니다. 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **최대 크기 Q288:** 볼트 홀 원의 최대 허용 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **최소 크기 Q289:** 볼트 홀 원의 최소 허용 직경입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **1 번째 축 중심의 허용오차 Q279:** 작업 평면의 기준축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **2 번째 축 중심의 허용오차 Q280:** 작업 평면의 보조축에서 허용 가능한 위치 편차입니다. 입력 범위 : 0~99999.9999



- ▶ 측정 로그 Q281: 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다.
 - 0: 측정 로그 없음
 - 1: 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC\에 로그 파일 TCHPR430.TXT 를 저장합니다.
 - 2: 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다. NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다.
- ▶ 공차 오류인 경우 프로그램 중지 Q309: 공차 제한을 위반한 경우 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력할 것인지 여부를 정의합니다.
 - 0: 프로그램 실행을 중단하지 않고 오류 메시지도 출력하지 않습니다.
 - 1: 프로그램 실행을 중단하고 오류 메시지를 출력합니다.
- ▶ 모니터링할 공구 번호 Q330: 공구 파손을 모니터링할 것인지 여부를 정의합니다 (368 페이지의 "공구 모니터링" 참조). 입력 범위 : 0~32767.9, 또는 공구 이름 (최대 16 자)
 - 0: 모니터링 비활성화
 - >0: 공구 테이블 TOOL.T 의 공구 번호

NC 블록

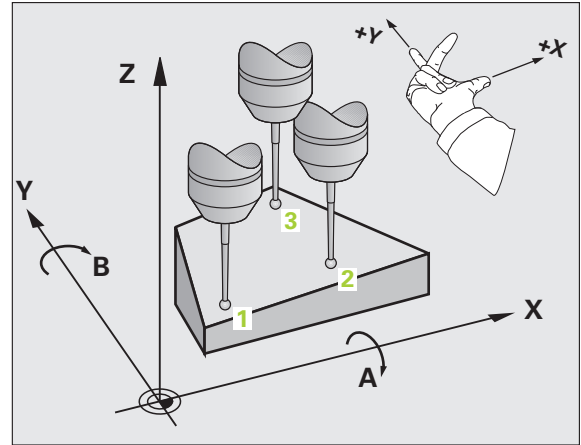
5 TCH PROBE 430 MEAS. BOLT HOLE CIRC	
Q273=+50	;1 차축의 중심값
Q274=+50	;2 차축의 중심값
Q262=80	;지령 직경
Q291=+0	;첫 번째 홀의 각도
Q292=+90	;두 번째 홀의 각도
Q293=+180	;세 번째 홀의 각도
Q261=-5	;측정 높이
Q260=+10	;안전 높이
Q288=80.1	;최대 제한
Q289=79.9	;최소 제한
Q279=0.15	;1 번째 중심의 허용오차
Q280=0.15	;2 번째 중심의 허용오차
Q281=1	;측정 로그
Q309=0	;오류인 경우 프로그램 중지
Q330=	;공구

16.13 평면 측정 (사이클 431, DIN/ISO: G431)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 431 은 세 개의 점을 측정하여 평면 각도를 찾습니다. 그런 다음 시스템 파라미터에 측정된 값을 저장합니다.

- 1 위치결정 로직 (283 페이지의 "터치 프로브 사이클 실행" 참조)에 따라 TNC 가 **FMAX** 열 값의 급속 이송 속도로 터치 프로브를 프로그래밍된 시작점 **1**에 위치결정하고 평면의 첫 번째 터치점을 측정합니다. TNC 는 프로빙 반대 방향으로 안전 거리만큼 터치 프로브를 보정합니다.
- 2 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 작업 평면에서 시작점 **2**로 이동하고 평면의 두 번째 터치점의 실제값을 측정합니다.
- 3 터치 프로브가 안전 높이로 복귀한 다음 작업 평면에서 시작점 **3**으로 이동하고 세 번째 터치점의 실제값을 측정합니다.
- 4 마지막으로 터치 프로브가 안전 높이로 복귀하고 측정된 각도값이 다음 Q 파라미터에 저장됩니다.



파라미터 번호	의미
Q158	A 축의 투영 각도
Q159	B 축의 투영 각도
Q170	공간 각도 A
Q171	공간 각도 B
Q172	공간 각도 C
Q173~Q175	터치 프로브축의 측정값 (첫 번째에서 세 번째까지 측정)

프로그래밍 시 주의 사항:



사이클 정의에 앞서 터치 프로브축을 정의하는 공구 호출을 프로그래밍해야 합니다.

TNC 에서 각도값을 계산할 수 있으려면 세 측정점이 단일 직선 위에 위치결정되어서는 안 됩니다.

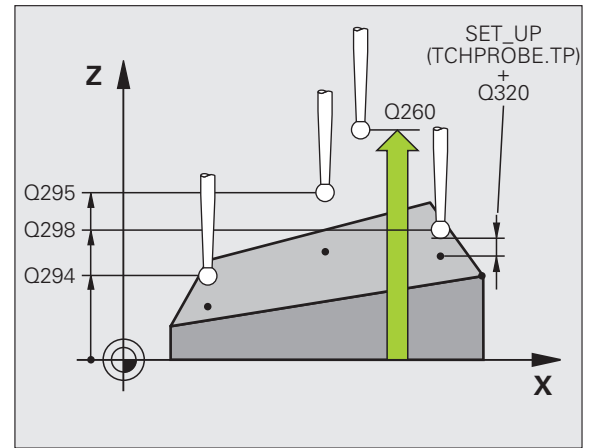
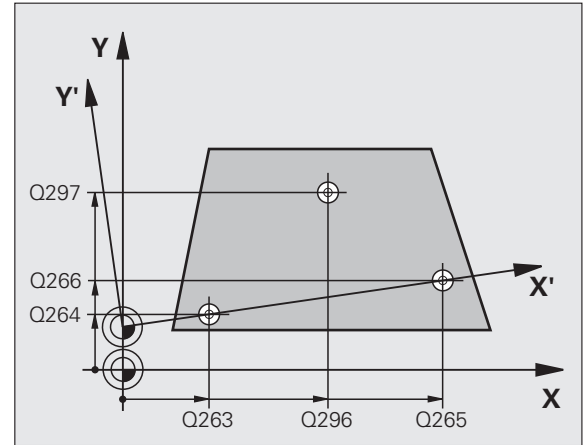
작업 평면을 기울이기 위해 필요한 공간 각도가 파라미터 Q170 ~ Q172 에 저장됩니다. 작업 평면을 기울일 때 처음 두 측정점으로 기준축의 방향을 지정할 수도 있습니다.

세 번째 측정점은 공구축 방향을 결정합니다. 양의 Y 축 방향에서 세 번째 측정점을 정의하여 시계 방향 좌표계에서 공구축 위치가 올바른지 확인합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **1번째축 1번째 측정지점 Q263(절대):** 작업 평면의 기준축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 1번째 측정지점 Q264(절대):** 작업 평면의 보조축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3번째축 1번째 측정지점 Q294(절대):** 터치 프로브축에서 첫 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째축 2번째 측정지점 Q265(절대):** 작업 평면의 기준축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 2번째 측정지점 Q266(절대):** 작업 평면의 보조축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3번째축 2번째 측정지점 Q295(절대):** 터치 프로브축에서 두 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **1번째축 3번째 측정지점 Q296(절대):** 작업 평면 기준축에서 세 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **2번째축 3번째 측정지점 Q297(절대):** 작업 평면의 보조축에서 세 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **3번째축 3번째 측정지점 Q298(절대):** 터치 프로브축에서 세 번째 터치점의 좌표입니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999



- ▶ **안전 거리 Q320**(증분): 측정점과 볼 팁 간의 추가 거리입니다 . Q320 은 **SET_UP**(터치 프로브 테이블) 에 추가됩니다 . 입력 범위 : 0~99999.9999
- ▶ **안전 높이 Q260**(절대): 터치 프로브와 공작물(픽스처) 간의 충돌이 발생하지 않는 터치 프로브측의 좌표입니다 . 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 로그 Q281**: 측정 로그를 만들지 여부를 정의합니다 .
 - 0**: 측정 로그 없음
 - 1**: 측정 로그 생성 : TNC 는 기본적으로 디렉터리 TNC:\ 에 **로그 파일 TCHPR431.TXT** 를 저장합니다 .
 - 2**: 프로그램 실행을 중지하고 화면에 측정 로그를 표시합니다 . NC 시작으로 프로그램 실행을 재개합니다 .

NC 블록

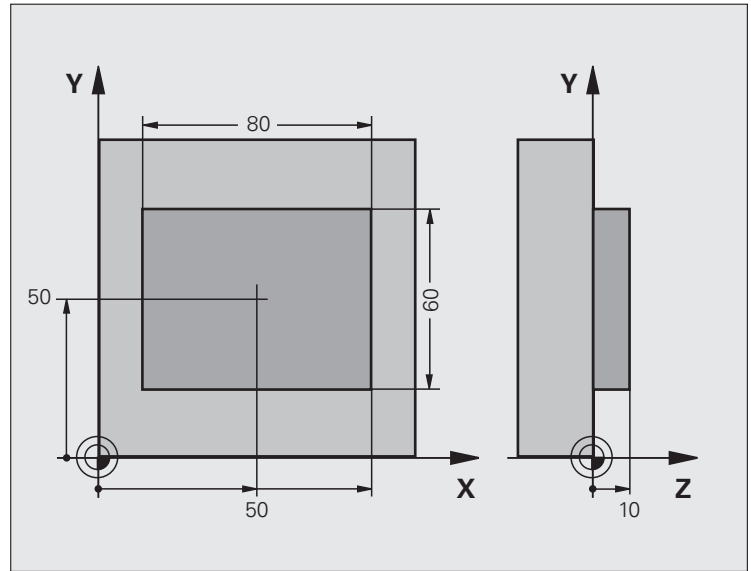
5 TCH PROBE 431 MEASURE PLANE	
Q263=+20	;1 차축 1 번째 위치
Q264=+20	;2 차축 1 번째 위치
Q294=-10	;3 차축 1 번째 위치
Q265=+50	;1 차축 2 번째 위치
Q266=+80	;2 차축 2 번째 위치
Q295=+0	;3 차축 2 번째 위치
Q296=+90	;1 차축 3 번째 위치
Q297=+35	;2 차축 3 번째 위치
Q298=+12	;3 차축 3 번째 위치
Q320=0	; 안전 거리
Q260=+5	; 안전 높이
Q281=1	; 측정 로그

16.14 프로그래밍 예

예 : 직사각형 보스 측정 및 재작업

프로그램 순서 :

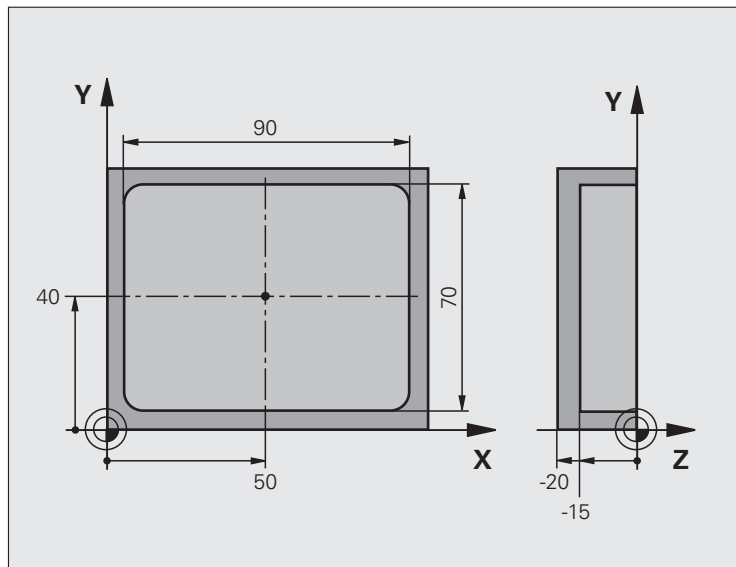
- 정삭 여유량을 0.5mm 로 하여 황삭
- 측정
- 측정된 값에 따라 직사각형 보스 피니싱



0 BEGIN PGM BEAMS MM	
1 TOOL CALL 69 Z	공구 호출 준비
2 L Z+100 R0 FMAX	공구 후퇴
3 FN 0: Q1 = +81	X 방향의 포켓 길이 (황삭 크기)
4 FN 0: Q2 = +61	Y 방향의 포켓 길이 (황삭 크기)
5 CALL LBL 1	가공을 위한 서브프로그램 호출
6 L Z+100 R0 FMAX	공구 후퇴, 공구 변경
7 TOOL CALL 99 Z	터치 프로브 호출
8 TCH PROBE 424 MEAS. RECTAN. OUTS.	황삭 밀링된 직사각형 측정
Q273=+50 ;1 차축의 중심값	
Q274=+50 ;2 차축의 중심값	
Q282=80 ;1 번째면의 길이	X 방향의 공칭 길이 (최종 크기)
Q283=60 ;2 번째면의 길이	Y 방향의 공칭 길이 (최종 크기)
Q261=-5 ; 측정 높이	
Q320=0 ; 안전 거리	
Q260=+30 ; 안전 높이	
Q301=0 ; 안전 거리로 이동	

Q284=0 ;1 번째 면의 최대 제한	공차 확인이 필요 없는 입력값
Q285=0 ;1 번째 면의 최소 제한	
Q286=0 ;2 번째 면의 최대 제한	
Q287=0 ;2 번째 면의 최소 제한	
Q279=0 ;1 번째 중심의 허용오차	
Q280=0 ;2 번째 중심의 허용오차	
Q281=0 ; 측정 로그	측정 로그 전송 안 함
Q309=0 ; 오류인 경우 프로그램 중지	오류 메시지 출력 안 함
Q330=0 ; 공구 번호	공구 모니터링 안 함
9 FN 2: Q1 = +Q1 - +Q164	측정된 편차를 포함하여 X 방향의 길이 계산
10 FN 2: Q2 = +Q2 - +Q165	측정된 편차를 포함하여 Y 방향의 길이 계산
11 L Z+100 R0 FMAX	터치 프로브 후퇴, 공구 변경
12 TOOL CALL 1 Z S5000	정삭을 위한 공구 호출
13 CALL LBL 1	가공을 위한 서브프로그램 호출
14 L Z+100 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴, 프로그램 종료
15 LBL 1	직사각형 보스용 고정 사이클의 서브프로그램
16 CYCL DEF 213 STUD FINISHING	
Q200=20 ; 안전 거리	
Q201=-10 ; 깊이	
Q206=150 ; 절입 이송 속도	
Q202=5 ; 절입 깊이	
Q207=500 ; 밀링가공을 위한 가공속도	
Q203=+10 ; 표면 좌표	
Q204=20 ;2 차 안전 거리	
Q216=+50 ;1 차축의 중심값	
Q217=+50 ;2 차축의 중심값	
Q218=80 ;1 번째면의 길이	황삭 및 정삭을 위한 X 변수의 길이
Q219=Q2 ;2 번째 면의 길이	황삭 및 정삭을 위한 Y 변수의 길이
Q220=0 ; 코너 반경	
Q221=0 ; 첫 번째 축의 잔삭량	
17 CYCL CALL M3	사이클 호출
18 LBL 0	서브프로그램의 끝
19 END PGM BEAMS MM	

예 : 직사각형 포켓 측정 및 결과 기록



0 BEGIN PGM BSMEAS MM	
1 TOOL CALL 1 Z	터치 프로브를 위한 공구 호출
2 L Z+100 R0 FMAX	터치 프로브 후퇴
3 TCH PROBE 423 MEAS. RECTAN. INSIDE	
Q273=+50 ;1 차축의 중심값	
Q274=+40 ;2 차축의 중심값	
Q282=90 ;1 번째면의 길이	X 방향의 공칭 길이
Q283=70 ;2 번째면의 길이	Y 방향의 공칭 길이
Q261=-5 ;측정 높이	
Q320=0 ;안전 거리	
Q260=+20 ;안전 높이	
Q301=0 ;안전 거리로 이동	

Q284=90.15;1 번째 면의 최대 제한	X 방향의 최대 제한
Q285=89.95;1 번째 면의 최소 제한	X 방향의 최소 제한
Q286=70.1 ;2 번째 면의 최대 제한	Y 방향의 최대 제한
Q287=69.9 ;2 번째 면의 최소 제한	Y 방향의 최소 제한
Q279=0.15 ;1 번째 중심의 허용오차	X 방향의 허용 위치 편차
Q280=0.1 ;2 번째 중심의 허용오차	Y 방향의 허용 위치 편차
Q281=1 ; 측정 로그	측정 로그를 파일로 저장합니다 .
Q309=0 ; 오류인 경우 프로그램 중지	공차 위반의 경우 오류 메시지 표시 안 함
Q330=0 ; 공구 번호	공구 모니터링 안 함
4 L Z+100 R0 FMAX M2	공구축에서 후퇴 , 프로그램 종료
5 END PGM BSMEAS MM	







17

터치 프로브 사이클 : 특수
기능



17.1 기본 사항

개요



3D 터치 프로브를 사용하려면 기계 제작 업체를 통해 특수 준비된 TNC 가 있어야 합니다 .

터치 프로브 주기는 **터치 프로브 기능** 소프트웨어 옵션 (옵션 번호 17) 에만 제공됩니다 .

TNC 에는 다음과 같은 특수한 용도의 사이클이 있습니다 .

사이클	소프트 키	페이지
3 측정 -OEM 사이클 정의를 위한 사이클		415 페이지



17.2 측정 (사이클 3)

사이클 실행

터치 프로브 사이클 3 은 선택 가능한 방향에서 공작물의 임의 위치를 측정합니다. 다른 측정 사이클과 달리 사이클 3 을 사용하면 측정 경로 **DIST** 와 이송 속도 **F** 를 직접 입력할 수 있습니다. 또한 측정된 값 **MB** 를 확인한 후 정의 가능한 값만큼 터치 프로브를 후퇴시킬 수 있습니다.

- 1 터치 프로브가 현재 위치에서 정의된 프로빙 방향을 따라 입력된 이송 속도로 이동합니다. 사이클에서 프로빙 방향을 극각으로 정의해야 합니다.
- 2 위치가 저장된 후 터치 프로브가 정지됩니다. TNC 는 프로브 팁 중심의 X, Y 및 Z 좌표를 세 개의 연속적인 Q 파라미터에 저장합니다. TNC 에서는 길이 또는 반경 보정을 수행하지 않습니다. 사이클에서 첫 번째 결과 파라미터의 수를 정의합니다.
- 3 마지막으로 파라미터 **MB** 에 정의되어 있는 값만큼 프로빙 반대 방향으로 터치 프로브가 후진합니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



터치 프로브 사이클 3 의 정확한 동작은 특정 터치 프로브 사이클 내에서 이 동작을 사용하는 기계? 제작 업체나 소프트웨어 제조업체에서 정의합니다.



다른 측정 사이클에서 유효한 기계 파라미터 **DIST**(터치점까지의 최대 이송 거리) 와 **F**(프로빙 이송 속도) 는 터치 프로브 사이클 3 에서 적용되지 않습니다.

TNC 에서는 항상 4 개의 연속적인 Q 파라미터에 기록합니다.

TNC 에서 유효한 터치점을 결정할 수 없는 경우에는 프로그램이 오류 메시지 없이 실행됩니다. 이 경우에는 네 번째 결과 파라미터에 -1 값이 할당되므로 자체적으로 오류를 처리할 수 있습니다.

터치 프로브는 후퇴 거리 **MB** 이상 후퇴되지 않으므로 측정 시작점을 통과하지 않습니다. 단, 후퇴 중 충돌은 예외입니다.

FN17: SYSWRITE ID 990 NR 6 기능을 사용하여 사이클을 프로브 입력 X12 또는 X13 중에서 어느 것으로 실행할지 설정할 수 있습니다.

사이클 파라미터



- ▶ **결과를 처리할 파라미터 번호:** 첫 번째 측정 좌표 (X) 를 지정할 Q 파라미터의 번호를 입력합니다. Y 및 Z 값은 다음 Q 파라미터 바로 뒤에 있습니다. 입력 범위: 0~1999
- ▶ **프로브 각도:** 프로브가 이동할 방향을 각도로 입력하고 ENT 키를 눌러 확인합니다. 입력 범위: X, Y 또는 Z
- ▶ **프로빙 각도:** 터치 프로브가 이동하는 정의된 **프로브측** 에서 측정된 각도입니다. ENT 로 확인합니다. 입력 범위: -180.0000~180.0000
- ▶ **최대 측정 경로:** 시작점에서 터치 프로브가 이동하는 최대 거리를 입력합니다. ENT 로 확인합니다. 입력 범위: -99999.9999~99999.9999
- ▶ **측정 이송 속도:** 측정 이송 속도를 mm/min 단위로 입력합니다. 입력 범위: 0~3000.000
- ▶ **최대 후퇴 경로:** 스타일러스가 변경된 후 프로빙 방향과 반대 방향의 이송 경로입니다. 터치 프로브가 시작점보다 멀리 돌아가지 않으므로 충돌이 발생할 수 없습니다. 입력 범위: 0~99999.9999
- ▶ **좌표계? (0=ACT/1=REF):** 프로빙 방향 및 측정 결과를 실제 좌표계 (**ACT**, 전환 또는 회전 가능) 로 참조할 것인지 기계 좌표계 (**REF**) 로 참조할 것인지 여부를 지정합니다.
0: 현재 좌표계에 프로브하고 측정 결과를 **ACT** 좌표계에 저장
1: 기계 기반 REF 좌표계에 프로브하고 측정 결과를 **REF** 좌표계에 저장
- ▶ **오류 모드 (0=OFF/1=ON):** 스타일러스가 사이클 시작 시 비껴 이동하는 경우 오류 메시지를 표시할지 여부를 지정합니다. 모드 **1** 을 선택하면 네 번째 결과 파라미터에 **2.0** 이라는 값이 저장되고 사이클이 계속 진행됩니다.
- ▶ **오류 모드(0=해제/1=설정):** 스타일러스가 사이클 시작 시 비껴 이동하는 경우 오류 메시지를 표시할지 여부를 지정합니다. 모드 **1** 을 선택하면 네 번째 결과 파라미터에 **2.0** 이라는 값이 저장되고 사이클이 계속 진행됩니다.
0: 오류 메시지 표시
1: 오류 메시지 표시 안 함

NC 블록

4 TCH PROBE 3.0 MEASURING

5 TCH PROBE 3.1 Q1

6 TCH PROBE 3.2 X ANGLE: +15

7 TCH PROBE 3.3 DIST +10 F100 MB1
좌표계 :0

8 TCH PROBE 3.4 ERRORMODE1



18

터치 프로브 사이클 : 자동
공구 측정



18.1 기본 사항

개요



기계 제작 업체가 TT 터치 프로브와 함께 사용할 TNC 및 기계 공구를 설정해야 합니다.

사용 중인 기계 공구에 일부 사이클 및 기능이 제공되지 않을 수도 있습니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.

터치 프로브 주기는 **터치 프로브 기능** 소프트웨어 옵션 (옵션 번호 17)에만 제공됩니다.

TNC의 공구 측정 사이클과 함께 공구 터치 프로브를 사용하면 공구를 자동으로 측정할 수 있습니다. 공구 길이 및 반경의 보정값을 중앙 공구 파일 TOOL.T에 저장하고 터치 프로브 사이클이 끝날 때 사용할 수 있습니다. 다음 유형의 공구 측정을 사용할 수 있습니다.

- 공구가 정지 상태인 동안 공구 측정
- 공구가 회전 상태인 동안 공구 측정
- 개별 날 측정

프로그램 작성 편집 모드에서 TOUCH PROBE 키를 통해 공구 측정 사이클을 프로그래밍할 수 있습니다. 다음과 같은 사이클을 사용할 수 있습니다.

사이클	새 형식	이전 형식	페이지
TT 교정, 사이클 30 및 480			423 페이지
공구 길이 측정, 사이클 31 및 481			424 페이지
공구 반경 측정, 사이클 32 및 482			426 페이지
공구 길이 및 반경 측정, 사이클 33 및 483			428 페이지



측정 사이클은 중앙 공구 파일 TOOL.T가 활성화된 경우에만 사용할 수 있습니다.

측정 사이클로 작업하기 전에 먼저 중앙 공구 파일에 필요한 모든 데이터를 입력하고 **TOOL CALL**로 측정할 공구를 호출해야 합니다.

사이클 31-33 과 사이클 481-483 의 차이점

기능과 작동 순서는 완전히 동일합니다 . 사이클 31~33 과 사이클 481~483 간에는 다음과 같은 두 가지 차이점만 있습니다 .

- 사이클 481~483은 G481~G483의 ISO 프로그래밍 제어에 사용할 수 있습니다 .
- 새 사이클에서는 측정 상태에 선택할 수 있는 파라미터 대신 고정 파라미터 **Q199** 를 사용합니다 .

기계 파라미터 설정



TT 사이클로 작업하기 전에 **ProbSettings > CfgToolMeasurement** 및 **CfgTTRoundStylus** 에 정의된 모든 기계 파라미터를 검사합니다.

TNC 는 정지 상태에서 공구를 측정할 때 **probingFeed** 에 정의된 프로빙 이송 속도를 사용합니다.

회전하는 공구를 측정할 때에는 프로빙을 위한 스핀들 속도와 이송 속도가 자동으로 계산됩니다.

스핀들 속도는 다음과 같이 계산됩니다.

$$n = \text{maxPeriphSpeedMeas} / (r \cdot 0.0063), \text{ 여기서}$$

n 스핀들 속도 [rpm]
maxPeriphSpeedMeas m/min 단위의 최대 허용 절삭 속도
 r mm 단위의 활성 공구 반경

프로빙을 위한 이송 속도는 다음과 같이 계산됩니다.

$$v = \text{측정 공차} \cdot n, \text{ 여기서}$$

v mm/min 단위의 프로빙을 위한 이송 속도
 측정 공차 [mm] 단위의 측정 공차,
maxPeriphSpeedMeas 에 따라 다른
 n rpm 단위의 속도

프로빙 이송 속도는 **probingFeedCalc** 에 따라 계산됩니다.

probingFeedCalc = ConstantTolerance:

공구 반경에 관계 없이 측정 공차가 일정하게 유지됩니다. 하지만 아주 큰 공구의 경우 프로빙을 위한 이송 속도가 0 까지 감소됩니다. 최대 허용 회전 속도 (**maxPeriphSpeedMeas**) 와 허용 공차 (**measureTolerance1**) 에 설정한 값이 작을수록 이 효과가 빨리 나타납니다.

probingFeedCalc = VariableTolerance:

측정 공차가 공구 반경의 크기에 비례하여 조정됩니다. 이 경우 큰 공구 반경에서도 프로빙에 충분한 이송 속도가 보장됩니다. TNC 는 다음 표에 따라 측정 공차를 조정합니다.

공구 반경	측정 공차
최대 30mm	measureTolerance1
30~60mm	$2 \cdot \text{measureTolerance1}$
60~90 mm	$3 \cdot \text{measureTolerance1}$
90~120 mm	$4 \cdot \text{measureTolerance1}$



probingFeedCalc = ConstantFeed:

프로빙을 위한 이송 속도가 일정하게 유지되지만 공구 반경의 증가에 비례하여 측정 오차가 증가합니다.

측정 공차 = $r \bullet \text{measureTolerance1} / 5\text{mm}$, 여기서

r mm 단위의 활성 공구 반경
measureTolerance1 최대 측정 허용 오차

공구 테이블 TOOL.T 의 항목

약어	입력	대화 상자
CUT	날 수 (최대 20 개)	날 수 ?
LTOL	마모 탐지를 위해 공구 길이 L로부터 허용 가능한 편차. 입력한 값을 초과하는 경우 공구가 잠깁니다 (상태 L). 입력 범위: 0~0.9999mm	마모 허용량: 길이 ?
RTOL	마모 탐지를 위해 공구 반경 R로부터 허용 가능한 편차. 입력한 값을 초과하는 경우 TNC에서는 공구를 잠급니다 (상태 I). 입력 범위: 0~0.9999mm	마모 허용량: 반경 ?
DIRECT.	회전 중에 공구를 측정하기 위한 공구의 절삭 방향.	절삭 방향 (M3 = -)?
R_OFFS	공구 길이 측정의 경우: 스타일러스 중심과 공구 중심 간의 공구 보정량. 기본 설정: 입력된 값 없음 (보정량 = 공구 반경)	공구 보정량: 반경 ?
L_OFFS	공구 반경 측정: offsetToolAxis 을 비롯하여 스타일러스의 상면과 공구 바닥면 사이의 공구 보정량. 기본값: 0	공구 보정량: 길이 ?
LBREAK	파손 탐지를 위해 공구 길이 L로부터 허용 가능한 편차. 입력한 값을 초과하는 경우 공구가 잠깁니다 (상태 L). 입력 범위: 0~0.9999mm	파손 허용량: 길이 ?
RBREAK	파손 탐지를 위해 공구 반경 R로부터 허용 가능한 편차. 입력한 값을 초과하는 경우 TNC에서는 공구를 잠급니다 (상태 I). 입력 범위: 0~0.9999mm	파손 허용량: 반경 ?

일반적인 공구 종류에 대한 입력 예

공구 종류	CUT	TT:R_OFFS	TT:L_OFFS
드릴	-(기능 없음)	0(공구 팁이 측정되므로 보정 량 필요 없음)	
엔드 밀 직경 <19mm	4(4 개 날)	0(공구 직경이 TT 의 접촉 플 레이트 직경보다 작으므로 보 정량 필요 없음)	0(반경 교정을 위한 추가 보 정량 필요 없음 , offsetToolAxis 의 보정량이 사용됨)
엔드 밀 직경 >19mm	4(4 개 날)	R(공구 직경이 TT 의 접촉 플 레이트 직경보다 크므로 보정 량 필요)	0(반경 교정을 위한 추가 보 정량 필요 없음 , offsetToolAxis 의 보정량이 사용됨)
반경 커터	4(4 개 날)	0(볼의 S 극이 측정되므로 보 정량 필요 없음)	5(반경에서 직경이 측정되 지 않도록 항상 공구 반경을 보정량으로 정의)



18.2 TT 교정 (사이클 30 또는 480, DIN/ISO: G480)

사이클 실행

TT 는 측정 사이클 TCH PROBE 30 또는 TCH PROBE 480 으로 교정 됩니다 (419 페이지의 " 사이클 31-33 과 사이클 481-483 의 차이점 " 참조). 교정 프로세스는 자동입니다. 또한 TNC 는 교정 사이클이 처음부터 반 정도 진행될 때 스피들을 180 도 회전하여 교정 공구의 중심 오정렬을 자동으로 측정합니다.

교정 공구는 정확한 원통형 파트 (예 : 원통형 핀) 여야 합니다. 결과 교정값은 TNC 메모리에 저장되고 후속 공구 측정에서 고려됩니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



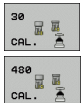
교정 사이클 기능은 기계 파라미터 **CfgToolMeasurement** 에 종속되어 있습니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.

터치 프로브를 교정하기 전에 교정 공구의 정확한 길이와 반경을 공구 테이블 TOOL.T 에 입력해야 합니다.

기계 작업 공간 내에서 TT 의 위치는 기계 파라미터 **centerPos > [0]~[2]** 로 설정하여 정의해야 합니다.

기계 파라미터 **centerPos > [0]~[2]** 에서 하나라도 설정을 변경한 경우 다시 교정해야 합니다.

사이클 파라미터



- ▶ **안전 높이**: 공작물이나 픽스처와 충돌할 위험이 없는 스피들축의 위치를 입력합니다. 안전 높이가 활성 공작물 데이텀의 기준이 됩니다. 공구 팁이 프로브 점점 레벨보다 낮아질 수 있는 작은 안전 높이를 입력하는 경우 TNC 가 자동으로 공구를 프로브 점점 레벨 위에 위치결정합니다 (**safetyDistStylus** 의 안전 영역). 입력 범위: -99999.9999~99999.9999

이전 형식의 NC 블록

6 TOOL CALL 1 Z

7 TCH PROBE 30.0 CALIBRATE TT

8 TCH PROBE 30.1 HEIGHT: +90

새 형식의 NC 블록

6 TOOL CALL 1 Z

7 TCH PROBE 480 CALIBRATE TT

Q260=+100; 안전 높이



18.3 공구 길이 측정 (사이클 31 또는 481, DIN/ISO: G481)

사이클 실행

공구 길이를 측정하려면 사이클 TCH PROBE 31 또는 TCH PROBE 480 을 프로그래밍합니다 (419 페이지의 " 사이클 31-33 과 사이클 481-483 의 차이점 " 참조). 입력 파라미터를 통해 다음 세 가지 방법으로 공구 길이를 측정할 수 있습니다.

- 공구 직경이 TT 의 측정 표면 직경보다 큰 경우 회전 상태인 공구를 측정할 수 있습니다.
- 공구 직경이 TT 의 측정 표면 직경보다 작거나 드릴 또는 원형 커터의 길이를 측정하는 경우 정지 상태인 공구를 측정할 수 있습니다.
- 공구 직경이 TT 의 측정 표면 직경보다 큰 경우 정지 상태인 공구의 개별 날을 측정할 수 있습니다.

회전 상태인 공구를 측정하는 사이클

컨트롤은 측정할 공구를 터치 프로브 시스템의 중심에서 특정 보정량으로 위치결정하고 표면에 접촉할 때까지 측정 표면으로 공구를 이동하여 회전 공구의 가장 긴 날을 확인합니다. 보정량은 공구 테이블에서 공구 보정량: 반경 (TT: R_OFFS) 에 프로그래밍됩니다.

정지 상태인 공구 (예: 드릴) 를 측정하는 사이클

컨트롤은 측정할 공구를 측정 표면의 중심 위로 위치결정합니다. 그런 다음 정지 상태인 공구가 표면에 닿을 때까지 TT 의 측정 표면 쪽으로 공구를 움직입니다. 이 기능을 활성화하려면 공구 테이블에서 공구 보정량: 반경 (TT: R_OFFS) 에 0 을 입력합니다.

개별 날을 측정하는 사이클

TNC 는 측정할 공구를 터치 프로브 헤드의 측면에 있는 위치로 사전 위치결정합니다. 공구 팁에서 터치 프로브 헤드의 상면 모서리까지의 거리는 **offsetToolAxis** 에 정의되어 있습니다. 공구 테이블의 공구 보정량: 길이 (TT: L_OFFS) 를 사용하여 추가 보정량을 입력할 수 있습니다. TNC 는 회전 중에 반경 방향으로 공구를 프로빙하여 개별 날을 측정하는 시작각을 결정합니다. 그런 다음 스핀들 방향을 해당 각도만큼 변경하여 각 날의 길이를 측정합니다. 이 기능을 활성화하려면 커터 측정에 대해 TCH PROBE 31 = 1 로 프로그래밍합니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



처음으로 공구를 측정하기 전에 공구 테이블 TOOL.T 에 공구에 대한 데이터 (근사 반경, 근사 길이, 잇날 수 및 절삭 방향) 를 입력합니다.

최대 **20** 개의 날을 가진 공구의 개별 날 측정을 실행할 수 있습니다.

사이클 파라미터



▶ **공구 측정=0/ 공구 검사=1:** 공구를 처음으로 측정하는 것인지 이미 측정된 공구를 검사하는 것인지 지정합니다. 공구를 처음으로 측정하는 경우에는 TNC 에서 중앙 공구 파일 TOOL.T 에 있는 공구 길이 L 을 보정값 DL = 0 으로 덮어씁니다. 공구를 검사하려면 TNC 에서 측정된 길이를 TOOL.T 에 저장된 공구 길이 L 과 비교합니다. 그런 다음 저장된 값을 기준으로 양 또는 음의 편차가 계산되고, 그 편차가 TOOL.T 에 보정값 DL 로 입력됩니다. 이 편차를 Q 파라미터 Q115 에도 사용할 수 있습니다. 보정값이 마모 또는 파손 탐지를 위한 허용 공구 길이 공차보다 큰 경우 TNC 가 공구를 잠급니다 (TOOL.T 의 상태 L).

▶ **결과의 파라미터 번호 ?:** TNC 에서 측정 상태를 저장하는 파라미터 번호입니다.

0.0: 공구가 공차 이내에 있습니다.

1.0: 공구가 마모됩니다 (LTOL 초과).

2.0: 공구가 파손됩니다 (LBREAK 초과). 프로그램 내에서 측정 결과를 사용하지 않으려면 표시되는 메시지에 NO ENT 로 응답하십시오.

▶ **안전 높이:** 공작물이나 픽스처와 충돌할 위험이 없는 스핀들축의 위치를 입력합니다. 안전 높이가 활성 공작물 데이텀의 기준이 됩니다. 공구 팁이 프로브 점점 레벨보다 낮아질 수 있는 작은 안전 높이를 입력하는 경우 TNC 가 자동으로 공구를 프로브 점점 레벨 위에 위치결정합니다 (safetyDistStylus 의 안전 영역). 입력 범위: -99999.9999~99999.9999

▶ **커터 측정? 0=아니오/1=예:** 컨트롤이 개별 날을 측정해야 하는지 여부를 선택합니다 (최대 날수 20 개).

최초 회전 공구 측정, 이전 형식

6 TOOL CALL 12 Z

7 TCH PROBE 31.0 TOOL LENGTH

8 TCH PROBE 31.1 CHECK: 0

9 TCH PROBE 31.2 HEIGHT: +120

10 TCH PROBE 31.3 PROBING THE TEETH: 0

공구 검사 및 개별 날 측정 후 Q5 에 상태 저장, 이전 형식

6 TOOL CALL 12 Z

7 TCH PROBE 31.0 TOOL LENGTH

8 TCH PROBE 31.1 CHECK: 1 Q5

9 TCH PROBE 31.2 HEIGHT: +120

10 TCH PROBE 31.3 PROBING THE TEETH: 1

새 형식의 NC 블록

6 TOOL CALL 12 Z

7 TCH PROBE 481 TOOL LENGTH

Q340=1 ;CHECK

Q260=+100 ; 안전 높이

Q341=1 ; 잇날 프로빙



18.4 공구 반경 측정 (사이클 32 또는 482, ISO: G482)

사이클 실행

공구 반경을 측정하려면 사이클 TCH PROBE 32 또는 TCH PROBE 482 를 프로그래밍합니다 (419 페이지의 " 사이클 31-33 과 사이클 481-483 의 차이점 " 참조). 입력 파라미터를 통해 다음 두 가지 방법으로 공구 반경을 측정할 수 있습니다.

- 회전 중인 공구 측정
- 회전 중인 공구를 측정한 후 개별 날 측정

TNC 는 측정할 공구를 터치 프로브 헤드의 측면에 있는 위치로 사전 위치결정합니다. 밀링 공구 팁에서 터치 프로브 헤드의 상면 모서리까지의 거리는 **offsetToolAxis** 에 정의되어 있습니다. TNC 는 회전하는 공구를 방사상으로 프로빙합니다. 개별 날의 후속 측정을 프로그래밍한 경우 컨트롤은 방향이 지정된 스핀들 정지를 수행하여 각 날의 반경을 측정합니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



처음으로 공구를 측정하기 전에 공구 테이블 TOOL.T 에 공구에 대한 데이터 (근사 반경, 근사 길이, 잇날 수 및 절삭 방향) 를 입력합니다.

마름모꼴면 원통형 공구는 고정 스핀들로 측정할 수 있습니다. 이 작업을 수행하려면 공구 테이블에서 공구 날수 (CUT) 를 0 으로 정의하고 기계 파라미터

CfgToolMeasurement 를 조정합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.

사이클 파라미터



- ▶ **공구 측정=0/ 공구 검사=1:** 공구를 처음으로 측정하는 것인지 이미 측정된 공구를 검사하는 것인지 지정합니다. 공구를 처음으로 측정하는 경우에는 TNC에서 중앙 공구 파일 TOOL.T에 있는 공구 반경 R을 보정값 $DR = 0$ 으로 덮어씹니다. 공구를 검사하려면 TNC에서 측정된 반경을 TOOL.T에 저장된 공구 반경 R과 비교합니다. 그런 다음 저장된 값을 기준으로 양 또는 음의 편차가 계산되고, 그 편차가 TOOL.T에 보정값 DR로 입력됩니다. 이 편차를 Q 파라미터 Q116에도 사용할 수 있습니다. 보정값이 마모 또는 파손 탐지를 위한 허용 공구 반경 공차보다 큰 경우 TNC가 공구를 잠급니다 (TOOL.T의 상태 L).
- ▶ **결과의 파라미터 번호 ?:** TNC에서 측정 상태를 저장하는 파라미터 번호입니다.
 - 0.0:** 공구가 공차 이내에 있습니다.
 - 1.0:** 공구가 마모됩니다 (RTOL 초과).
 - 2.0:** 공구가 파손됩니다 (RBREAK 초과). 프로그램 내에서 측정 결과를 사용하지 않으려면 표시되는 메시지에 NO ENT로 응답하십시오.
- ▶ **안전 높이 :** 공작물이나 픽스처와 충돌할 위험이 없는 스핀들축의 위치를 입력합니다. 안전 높이가 활성 공작물 데이텀의 기준이 됩니다. 공구 팁이 프로브 접점 레벨보다 낮아질 수 있는 작은 안전 높이를 입력하는 경우 TNC가 자동으로 공구를 프로브 접점 레벨 위에 위치결정합니다 (safetyDistStylus의 안전 영역). 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **커터 측정? 0=아니오 /1=예:** 컨트롤이 개별 날을 측정해야 하는지 여부를 선택합니다 (최대 날 수 20개).

최초 회전 공구 측정, 이전 형식

```
6 TOOL CALL 12 Z
7 TCH PROBE 32.0 TOOL RADIUS
8 TCH PROBE 32.1 CHECK: 0
9 TCH PROBE 32.2 HEIGHT: +120
10 TCH PROBE 32.3 PROBING THE TEETH: 0
```

공구 검사 및 개별 날 측정 후 Q5에 상태 저장, 이전 형식

```
6 TOOL CALL 12 Z
7 TCH PROBE 32.0 TOOL RADIUS
8 TCH PROBE 32.1 CHECK: 1 Q5
9 TCH PROBE 32.2 HEIGHT: +120
10 TCH PROBE 32.3 PROBING THE TEETH: 1
```

새 형식의 NC 블록

```
6 TOOL CALL 12 Z
7 TCH PROBE 482 TOOL RADIUS
Q340=1 ;CHECK
Q260=+100 ; 안전 높이
Q341=1 ; 잇날 프로빙
```

18.5 공구 길이 및 반경 측정 (사이클 33 또는 483, ISO: G483)

사이클 실행

공구의 길이와 반경을 측정하려면 측정 사이클 TCH PROBE 33 또는 TCH PROBE 482 를 프로그래밍합니다 (419 페이지의 " 사이클 31-33 과 사이클 481-483 의 차이점 " 참조). 이 사이클은 길이 및 반경의 개별 측정과 비교하여 훨씬 짧은 시간에 완료되므로 처음으로 공구 측정 시 적합합니다. 입력 파라미터에서 다음과 같은 원하는 측정 유형을 선택할 수 있습니다.

- 회전 중인 공구 측정
- 회전 중인 공구를 측정한 후 개별 날 측정

TNC 는 고정된 프로그래밍 시퀀스로 공구를 측정합니다. 먼저 공구 반경을 측정한 다음 공구 길이를 측정합니다. 측정 시퀀스는 측정 사이클 31 및 32 와 동일합니다.

프로그래밍 시 주의 사항:



처음으로 공구를 측정하기 전에 공구 테이블 TOOL.T 에 공구에 대한 데이터 (근사 반경, 근사 길이, 잇날 수 및 절삭 방향) 를 입력합니다.

마름모꼴면 원통형 공구는 고정 스피들로 측정할 수 있습니다. 이 작업을 수행하려면 공구 테이블에서 공구 날수 (CUT) 를 0 으로 정의하고 기계 파라미터

CfgToolMeasurement 를 조정합니다. 기계 공구 설명서를 참조하십시오.

사이클 파라미터



- ▶ **공구 측정=0/ 공구 검사=1:** 공구를 처음으로 측정하는 것인지 이미 측정된 공구를 검사하는 것인지 지정합니다. 공구를 처음으로 측정하는 경우에는 TNC 에서 중앙 공구 파일 TOOL.T 에 있는 공구 반경 R 과 공구 길이 L 을 보정값 DR = 0 및 DL = 0 으로 덮어씁니다. 공구를 검사하려면 TNC 에서 측정된 데이터를 TOOL.T 에 저장된 공구 데이터와 비교합니다. TNC 에서 편차가 계산되고, 그 편차가 TOOL.T 에 양 또는 음의 보정값 DR? 및 DL 로 입력됩니다. 이 편차는 Q 파라미터 Q115 와 Q116 에서도 사용할 수 있습니다. 보정값이 마모 또는 파손 탐지를 위한 허용 공구 공차보다 큰 경우 TNC 가 공구를 잠급니다 (TOOL.T 의 상태 L).
- ▶ **결과의 파라미터 번호 ?:** TNC 에서 측정 상태를 저장하는 파라미터 번호입니다.
 - 0.0:** 공구가 공차 이내에 있습니다.
 - 1.0:** 공구가 마모됩니다 (LTOL 또는 / 및 RTOL 초과).
 - 2.0:** 공구가 파손됩니다 (LBREAK 또는 / 및 RBREAK 초과). 프로그램 내에서 측정 결과를 사용하지 않으려면 표시되는 메시지에 NO ENT 로 응답하십시오.
- ▶ **안전 높이 :** 공작물이나 픽스처와 충돌할 위험이 없는 스핀들축의 위치를 입력합니다. 안전 높이가 활성 공작물 데이텀의 기준이 됩니다. 공구 팁이 프로브 접점 레벨보다 낮아질 수 있는 작은 안전 높이를 입력하는 경우 TNC 가 자동으로 공구를 프로브 접점 레벨 위에 위치결정합니다 (safetyDistStylus 의 안전 영역). 입력 범위 : -99999.9999~99999.9999
- ▶ **커터 측정? 0= 아니오 /1= 예:** 컨트롤이 개별 날을 측정해야 하는지 여부를 선택합니다 (최대 날수 20 개).

최초 회전 공구 측정, 이전 형식

```
6 TOOL CALL 12 Z
7 TCH PROBE 33.0 MEASURE TOOL
8 TCH PROBE 33.1 CHECK: 0
9 TCH PROBE 33.2 HEIGHT: +120
10 TCH PROBE 33.3 PROBING THE TEETH: 0
```

공구 검사 및 개별 날 측정 후 Q5 에 상태 저장, 이전 형식

```
6 TOOL CALL 12 Z
7 TCH PROBE 33.0 MEASURE TOOL
8 TCH PROBE 33.1 CHECK: 1 Q5
9 TCH PROBE 33.2 HEIGHT: +120
10 TCH PROBE 33.3 PROBING THE TEETH: 1
```

새 형식의 NC 블록

```
6 TOOL CALL 12 Z
7 TCH PROBE 483 MEASURE TOOL
Q340=1 ;CHECK
Q260=+100 ; 안전 높이
Q341=1 ; 잇날 프로빙
```



Symbole

3D 터치 프로브 ... 36, 278

3D 터치 프로브용 기계 파라미터 ... 281

F

FCL 기능 ... 7

FCL(Feature Content Level) ... 7

Q

Q 파라미터의 측정 결과 ... 312, 367

S

SL 사이클

기본 사항 ... 168, 222

바닥 정삭 ... 183

윤곽 데이터 ... 176

윤곽 중첩 ... 172, 216

윤곽 지오메트리 사이클 ... 171

윤곽 트레인 ... 186

측면 정삭 ... 184

파일럿 드릴링 ... 178

황삭 ... 180





개요

고정 사이클

사이클 번호	사이클 지정	DEF 활성화	CALL 활성화	페이지
7	데이텀 이동	■		243 페이지
8	대칭 형상	■		250 페이지
9	정지 시간	■		269 페이지
10	회전	■		252 페이지
11	배율	■		254 페이지
12	프로그램 호출	■		270 페이지
13	방향 조정된 스핀들 정지	■		272 페이지
14	윤곽 정의	■		171 페이지
19	작업 평면 기울이기	■		257 페이지
20	윤곽 데이터 SL II	■		176 페이지
21	파일럿 드릴링 SL II		■	178 페이지
22	황삭 가공 SL II		■	180 페이지
23	바닥 정삭 SL II		■	183 페이지
24	측면 정삭 SL II		■	184 페이지
25	윤곽 트레이인		■	186 페이지
26	축별 확장	■		255 페이지
27	원통 표면		■	197 페이지
28	원통 표면 슬롯		■	200 페이지
29	원통 표면 리지		■	203 페이지
32	허용 공차	■		273 페이지
200	드릴		■	61 페이지
201	리밍		■	63 페이지
202	보링		■	65 페이지
203	범용 드릴링		■	69 페이지
204	백 보링		■	73 페이지
205	범용 펙킹		■	77 페이지



사이클 번호	사이클 지정	DEF 완성	CALL 활성화	페이지
206	플로팅 탭 홀더로 탭핑, 새	■		93 페이지
207	리지드 탭핑, 새	■		95 페이지
208	보어 밀링	■		81 페이지
209	칩 제거를 사용한 탭핑	■		98 페이지
220	원형점 패턴	■		159 페이지
221	선형점 패턴	■		162 페이지
230	다중 경로 밀링	■		227 페이지
231	직선 보간 표면	■		229 페이지
232	평면 밀링	■		233 페이지
240	센터링	■		59 페이지
241	단일 홈 심공 드릴링	■		84 페이지
247	데이텀 설정	■		249 페이지
251	직사각형 포켓 (완전 가공)	■		127 페이지
252	원형 포켓 (완전 가공)	■		132 페이지
253	키홈 밀링	■		136 페이지
254	원형 슬롯	■		141 페이지
256	직사각형 보스 (완전 가공)	■		146 페이지
257	원형 보스 (완전 가공)	■		150 페이지
262	나사산 밀링	■		103 페이지
263	나사산 밀링 / 카운터싱크	■		106 페이지
264	나사산 드릴링 / 밀링	■		110 페이지
265	나선형 나사산 드릴링 / 밀링	■		114 페이지
267	수나사 밀링	■		118 페이지

터치 프로브 사이클

사이클 번호	사이클 지정	DEF 활성	CALL 활성화	페이지
0	기준면	■		370 페이지
1	극좌표 데이텀	■		371 페이지
3	측정	■		415 페이지
30	TT 교정	■		423 페이지
31	공구 길이 측정 / 검사	■		424 페이지
32	공구 반경 측정 / 검사	■		426 페이지
33	공구 길이 및 공구 반경 측정 / 검사	■		428 페이지
400	두 점을 사용한 기본 회전	■		290 페이지
401	두 홀의 기본 회전	■		293 페이지
402	두 보스의 기본 회전	■		296 페이지
403	로타리축으로 오정렬 보정	■		299 페이지
404	기본 회전 설정	■		302 페이지
405	C 축으로 오정렬 보정	■		303 페이지
408	슬롯 중심의 기준점 (FCL 3 기능)	■		313 페이지
409	리지 중심의 기준점 (FCL 3 기능)	■		317 페이지
410	직사각형 안쪽의 데이텀	■		320 페이지
411	직사각형 바깥쪽의 데이텀	■		324 페이지
412	원 (홀) 안쪽의 데이텀	■		328 페이지
413	원 (보스) 바깥쪽의 데이텀	■		332 페이지
414	코너 바깥쪽의 데이텀	■		336 페이지
415	코너 안쪽의 데이텀	■		341 페이지
416	원 중심의 데이텀	■		345 페이지
417	터치 프로브축의 데이텀	■		349 페이지
418	네 홀 사이의 중심에 있는 데이텀	■		351 페이지
419	임의의 한 축에 있는 데이텀	■		355 페이지
420	공작물 - 각도 측정	■		373 페이지
421	공작물 - 홀 측정 (홀의 중심 및 직경)	■		376 페이지
422	공작물 - 바깥쪽에서 원 측정 (원형 보스의 직경)	■		380 페이지



사이클 번호	사이클 지정	DEF 활성	CALL 활성화	페이지
423	공작물 - 안쪽에서 직사각형 측정	■		384 페이지
424	공작물 - 바깥쪽에서 직사각형 측정	■		388 페이지
425	공작물 - 안쪽 폭 측정 (슬롯)	■		392 페이지
426	공작물 - 바깥쪽 폭 측정 (리지)	■		395 페이지
427	공작물 - 선택 가능한 축에서 측정	■		398 페이지
430	공작물 - 볼트 홀 원 측정	■		401 페이지
431	공작물 - 평면 측정	■		401 페이지
480	TT 교정	■		423 페이지
481	공구 길이 측정 / 검사	■		424 페이지
482	공구 반경 측정 / 검사	■		426 페이지
483	공구 길이 및 공구 반경 측정 / 검사	■		428 페이지



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

3-D Touch Probe Systems from HEIDENHAIN

help you to reduce non-cutting time:

For example in

- workpiece alignment
- datum setting
- workpiece measurement
- digitizing 3-D surfaces

with the workpiece touch probes

TS 220 with cable

TS 640 with infrared transmission

- tool measurement
- wear monitoring
- tool breakage monitoring

with the tool touch probe

TT 140

